IT Congratulazioni per aver acquistato questo prodotto, che potrà soddisfare le vostre esigenze ed aspettative. Questo progetto nasce da ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (Azienda certificata UNI EN ISO 9001) software house che, dal 1982, ha consolidato la propria attività e la propria presenza sul mercato internazionale. Applicare soluzioni informatiche avanzate al settore dell'automazione industriale significa ottimizzare le attività produttive e semplificare le procedure di lavoro. E' proprio sulla base della costante attività di ricerca dei laboratori ZUCCHETTI che nasce questo prodotto.

EN Congratulations on having purchased this product, which we are sure will satisfy your requirements and meet your expectations. This is a ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. project. Zucchetti (a UNI EN ISO 9001 certified company) is a software house which, since 1982, has consolidated its activity and presence on the international market. Applying advanced informatics solutions for the industrial automation means optimizing production activities and simplifying work procedures. This product derives from the constant research activity of the ZUCCHETTI laboratories.

FR Nous vous félicitons pour avoir acheté ce produit qui pourra satisfaire vos exigences et vos attentes. Ce projet a vu le jour chez ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (Entreprise certifiée UNI EN ISO 9001) maison de logiciel qui, à partir 1982, a consolidé son activité et sa présence sur le marché international. Appliquer des solutions informatiques évoluées au secteur de l'automatisation industrielle signifie optimiser les activités productives et simplifier les procédures de travail. C'est justement sur la base de la constante activité de recherche des laboratoires ZUCCHETTI que ce produit a vu le jour.

DE Wir gratulieren Ihnen zum Kauf dieses Produktes, das Ihre Bedürfnisse und Erwartungen mit Sicherheit erfüllen kann. Dieses Projekt wurde von der Firma ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (zertifiziert nach UNI EN ISO 9001) Software House entwickelt, die seit 1982 ihre Produktion und damit auch ihre Stellung auf dem internationalen Markt immer weiter ausbaut. Durch die Anwendung zukunftsweisender Software-Lösungen in der industriellen Automation werden die Produktion optimiert und die Arbeitsprozesse vereinfacht. Die Entwicklung dieses Produktes basiert auf den stetigen Forschungsaktivitäten der ZUCCHETTI-Labore.

ES Gracias por haber comprado este producto que podrá satisfacer sus exigencias y expectativas. Este proyecto nace de la experiencia de ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (empresa certificada de conformidad con la norma UNI EN ISO 9001), empresa de software que desde el año 1982 ha consolidado su propia actividad y presencia en el mercado internacional. Aplicar soluciones informáticas avanzadas al sector de la automatización industrial significa optimizar las actividades productivas y simplificar los procedimientos de trabajo. Este producto es fruto de la constante actividad de investigación de los laboratorios ZUCCHETTI.

NL Van harte gefeliciteerd met uw aankoop van dit product dat aan al uw eisen en verwachtingen zal voldoen. Dit project werd ontwikkeld door ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (UNI EN ISO 9001 gecertificeerd bedrijf) software house, sinds 1982 actief op de internationale markt waar het een sterke positie verworven heeft. Het toepassen van innoverende computeroplossingen in de sector van industriële automatisering leidt tot optimalisering van de productiewerkzaamheden en werkprocedures. Dit product is vrucht van de continu inspanningen van de vorsers van de ZUCCHETTI laboratoria.

DA Tillykke med dit nye produkt, som vi er overbevist om, vil tilfredsstille alle dine behov og forventninger. Dette projekt blev født hos ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A. (som er et selskab med UNI EN ISO 9001 certificering) og deres softwarehouse, som siden 1982 har konsolideret sine aktiviteter og sin tilstedeværelse på det internationale marked. Anvendelsen af avancerede it-løsninger indenfor industriel automatisering betyder en optimering af produktionsaktiviteterne og en forenkling af arbejdsprocedurerne.
Det er netop på grund af en konstant forskningsaktivitet hos ZUCCHETTI-laboratorierne, at dette produkt er blevet til.

FI Onnittelemme sinua tämän tuotteen hankkimisen johdosta. Olemme varmoja, että tuote täyttää tarpeesi ja odotuksesi. Tämän tuotteen on kehittänyt ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A (sertifioitu UNI EN ISO 9001), ohjelmistoalan yritys, joka on perustamisvuodestaan 1982 lähtien vahvistanut toimintaansa ja rooliaan kansainvälisillä markkinoilla. Pitkälle kehitettyjen ohjelmistoratkaisujen käyttö tehdasautomaatiossa tarkoittaa tuotantotoimintojen optimointia sekä työprosessin yksinkertaistamista. Tämä tuote on kehitetty ZUCCHETTI tutkimuslaboratorioiden jatkuvan tutkimustyön tuloksena.

SV Tack för att ni har köpt denna produkt som kan tillfredsställa era behov och förväntningar.
Detta projekt kommer ursprungligen från ZUCCHETTI CENTRO SISTEMI S.p.A.(AB) programvaruhus (företag certifierat enligt UNI EN ISO 9001) som, sedan 1982, har befäst sin verksamhet och närvaro på den internationella marknaden. Tillämpning av avancerade IT-lösningar inom den industriella automationssektorn innebär en optimering av den produktiva verksamheten och en förenkling av arbetsprocedurerna. Det är just till följd av den konstanta forskningen som pågår i ZUCCHETTI's laboratorier som denna produkt har tillkommit.

IT: Dichiarazione di conformità / GB: Declaration of conformity / FR: Déclaration de conformité DE: Konformitätsbestätigung / ES: Declaración de conformidad / NL: Verklaring van overeenstemming DA: Overensstemmelseserklæring / FI: Vaatimustenmukaisuusvakuutus / SV: Konformitetsdeklaration

DE

ZUCCHETTI Centro Sistemi S.p.A. Via Lungarno 305/A Terranuova B.ni (AR) ITALY

IT Dichiara sotto la propria responsabilità che il prodotto modello 075DE0 è conforme alle seguenti norme europee :
Sicurezza: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Compatibilità Elettromagnetica : CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

E' conforme ai requisiti essenziali delle seguenti Direttive :
Direttiva Bassa Tensione 2006/95 CE - **Compatibilità Elettromagnetica** 2004/108 CE - **Rumore Aereo** 2006/42 CE

DE Erklärung in eigener Verantwortung: dieses Produkt der Modelle 075DE0 entspricht folgenden europäischen Normen:
Sicherheit: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Elektromagnetische Konformität: CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Es entspricht im wesentlichen den Anforderungen folgender Richtlinien:
Niederspannungsrichtlinie 2006/95 EG – **Elektromagnetische Kompatibilität** 2004/108 EG – **Luftschall** 2006/42 EG

DA Erklærer på eget ansvar, at produktet model 075DE0 er i overensstemmelse med følgende europæiske standarder :
Sikkerhed : IEC EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Elektromagnetisk kompatibilitet : IEC EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
IEC EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Er i overensstemmelse med de væsentligste krav i følgende direktiver :
Lavstrømsdirektiv 2006/95 EC - **Direktiv for eletromagnetisk kompatibilitet** 2004/108 EC - **Direktiv for luftbåren støj** 2006/42 EC

EN Hereby declares under their full responsibility that the products, models 075DE0 conform to the following European standards:
Safety: CEI EN (50338: 2007-06) – (60335-1: 2008-07).
Electromagnetic compatibility: CEI EN (55014-1: 2008-01) – (55014-2: 1998-10) – (55014-2/A: 2002-08) – (55014-2/A2: 2008-12) – CEI EN (61000-3-2: 2007-04) – (61000-3-3: 1997-06) – (61000-3-/A1: 2002-05)

They conform to the essential requirements of the following Directives:
Low Voltage Directive 2006/95 EC – **Electromagnetic Compatibility** 2004/108 EC – **Aerial Noise** 2006/42 EC

ES Declara bajo su propia responsabilidad que el producto modelo 075DE0 es conforme a las siguientes normas europeas:
Seguridad: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Compatibilidad electromagnética: CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/ A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Es conforme a los requisitos esenciales de las siguientes Directivas:
Directiva de baja tensión 2006/95 CE - **Compatibilidad electromagnética** 2004/108 CE - **Ruido aéreo** 2006/42 CE

FI Vakuuttaa omalla vastuullaan, että tuote mallia 9075DE0 vastaa seuraavien eurooppalaisten standardien vaatimuksia:
Turvallisuus : CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Sähkömagneettinen yhteensopivuus : CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Vastaa seuraavien direktiivien oleellisia vaatimuksia :
Pienjännitedirektiivi 2006/95/EY - **Sähkömagneettinen yhteensopivuus** 2004/108/EY - **Konedirektiivi** 2006/42/EY

FR Déclare sous sa responsabilité que le produit modèle 075DE0 est conforme aux normes européennes suivantes :
Sécurité : CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Compatibilité électromagnétique : CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1 : 2002 -08) - (55014-2/A2 : 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1 : 2002-05)

Est conforme aux conditions requises essentielles des Directives suivantes :
Directive Basse Tension 2006/95 CE - **Compatibilité Électromagnétique** 2004/108 CE - **Bruit Aérien** 2006/42 CE

NL Verklaart onder zijn verantwoordelijkheid dat het product model 075DE0 conform de volgende Europese normen is:
Veiligheid: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Elektromagnetische Compatibiliteit: CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

En conform de essentiële vereisten van de volgende Richtlijnen is:
Richtlijn Laagspanning 2006/95 EG - **Elektromagnetische Compatibiliteit** 2004/108 EG - **Lawaai** 2006/42 EG

SV Förklarar under eget ansvar att produktmodellerna 075DE0 överensstämmer med följande europeiska standarder:
Säkerhet: CEI EN (50338: 2007-06) - (60335-1: 2008-07)
Elektromagnetisk kompatibilitet: CEI EN (55014-1: 2008 -01) - (55014-2: 1998 -10) - (55014-2/A1: 2002 -08) - (55014-2/A2: 2008 -12)
CEI EN (61000-3-2: 2007-04) - (61000-3-3: 1997-06) - (61000-3-3/A1: 2002-05)

Det överensstämmer med de nödvändiga kraven i följande direktiv:
Lågspänningsdirektivet 2006/95/EG - **Elektromagnetisk kompatibilitet** 2004/108/EG - **Luftburet buller** 2006/42/EG

Bernini Fabrizio - *Terranuova B.ni 26/03/2012*
(Amministratore delegato) - (Chief executive officer) - (Administrateur délegué) - (Geschäftsführer)
(Director general) - (Diracteur) - (Administrerende direktør) - (Pääjohtaja) - (Styrelseordförande)

ZUSAMMENFASSUNG

ZWECK DES HANDBUCHS

- Dieses Handbuch ist integrierender Bestandteil des Geräts und wurde vom Hersteller erstellt, um die nötigen Informationen für die Personen zu liefern, die zur Bedienung des Geräts während seiner voraussichtlichen Lebensdauer befugt sind.
- Die Empfänger der Informationen müssen nicht nur eine gute Benutzungstechnik anwenden, sondern die Informationen aufmerksam durchlesen und sie strikt befolgen.
- Der Hersteller liefert diese Informationen in seiner eigenen Sprache (Italienisch), sie können zur Erfüllung von gesetzlichen und/oder kommerziellen Anforderungen in andere Sprachen übersetzt werden.
- Nehmen Sie sich bitte etwas Zeit zur Lektüre dieser Informationen, denn damit können Gefahren für Gesundheit und Sicherheit von Personen und wirtschaftliche Schäden vermieden werden.
- Bewahren Sie dieses Handbuch während der ganzen Lebensdauer des Gerätes an einem bekannten und leicht zugänglichen Ort auf, damit es ihnen immer dann zur Verfügung steht, wenn Sie etwas nachsehen müssen.
- Einige Informationen und Abbildungen in diesem Handbuch mögen nicht vollständig ihrem Gerät entsprechen; dadurch wird aber ihre Funktion nicht beeinträchtigt.
- Der Hersteller behält sich das das Recht auf Änderungen ohne Verpflichtung zu einer Vorankündigung vor.
- Um einige besonders wichtige Teile des Textes hervorzuheben oder wichtige Spezifikationen anzugeben, wurden die nachstehend beschriebenen Symbole verwendet.



Achtung - Gefahr

Das Symbol zeigt schwere Gefahrensituationen an. Werden diese vernachlässigt, können Gesundheit und Sicherheit von Personen ernsthaft gefährdet werden.



Warnung - Vorsicht

Das Symbol gibt an, dass ein entsprechendes Verhalten notwendig ist, um die Gesundheit und Sicherheit von Personen nicht zu gefährden und keine wirtschaftlichen Schäden zu verursachen.



Wichtig

Das Symbol weist auf technische Informationen von besonderer Wichtigkeit hin, die nicht vernachlässigt werden dürfen

IDENTIFIKATION VON HERSTELLER UND GERÄT

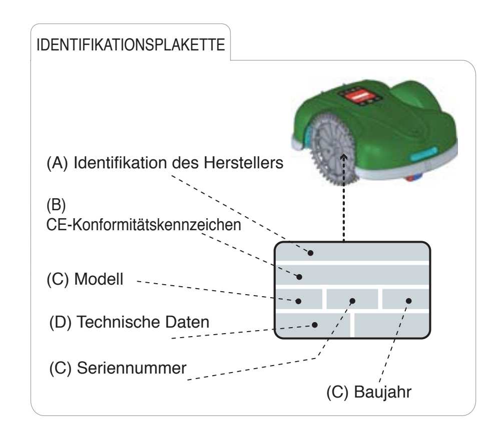
Die abgebildete Identifikationsplakette ist direkt am Gerät angebracht. Auf ihr sind die Verweise und alle für die Betriebssicherheit unerlässlichen Angaben angeführt.

A – Identifikation des Herstellers.

B – CE-Konformitätskennzeichen.

C – Modell / Seriennummer / Baujahr.

D – Technische Daten





MODALITÄTEN ZUR SUPPORTANFORDERUNG

Wenn ein Problem auftritt, wenden Sie sich bitte an den Kundendienst des Herstellers oder an ein autorisiertes Zentrum. Geben Sie bei jeder Supportanforderung die auf der Identifikationsplakette angeführten Daten, die schätzungsweise geleisteten Betriebsstunden und die Art der aufgetretenen Störung an.

ALLGEMEINE BESCHREIBUNG DES GERÄTS

Das Gerät ist ein Roboter, der dazu geplant und gebaut wurde, das Gras in den Gärten und auf den Rasen von Wohngebäuden zu jeder Tageszeit automatisch zu mähen. Es ist klein, kompakt, leise und leicht transportierbar.

Je nach den verschiedenen Beschaffenheiten der Flächen, die zu mähen sind, kann der Roboter so programmiert werden, dass er in mehreren Bereichen arbeitet: in einem Hauptbereich und mehreren sekundären Bereichen (je nach Modell).

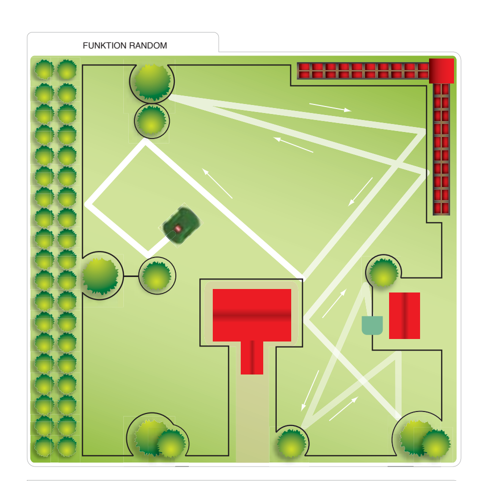
Beim Betrieb führt der Roboter das Mähen des von einem Umzäunungsdraht begrenzten Bereichs aus.

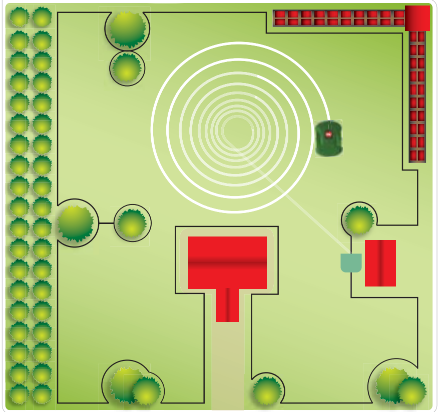
Berührt der Roboter den Umzäunungsdraht, oder wenn er auf Hindernisse trifft, die höher als **10 cm** (3,94 Zoll) sind, wechselt er nach dem Zufallsprinzip die Richtung und fährt in der neuen Richtung los.

Der Roboter führt das automatische Mähen des gesamten umzäunten Rasens nach dem Funktionsprinzip („Random“) aus.

Die Rasenfläche, die der Roboter mähen kann, hängt von einer Reihe von Faktoren

- Modell des Roboters und installierte Batterien
- Beschaffenheit des Bereichs (unregelmäßige Umrisse, ungleichmäßige Oberfläche, Unterteilung des Bereichs usw.)
- Beschaffenheit des Rasens (Art und Höhe des Grases, Feuchtigkeit usw.)
- Zustand der Klinge (effizient geschliffen, frei von Rückständen und Verkrustungen usw.)





DE

Alle Modelle sind mit einem Sensor ausgestattet, der die Klinge im Fall von Regen stoppt und den Roboter zur Ladestation zurückkehren lässt. Auf Anfrage können die Modelle mit einer Box zum Schutz der Stromversorgung und einem elektronischen Alarm ausgestattet werden. Weitere Details finden Sie in der Tabelle der technischen Daten. Jeder Roboter wird mit einem Erkennungspasswort geliefert, um seine Benutzung im Fall eines Diebstahls zu verhindern. Zum Zeitpunkt des Kaufs besteht das vom Hersteller eingegebene Passwort aus vier Ziffern (0000). Zum Eingeben eines persönlichen Passworts siehe „Programmiermodus“ (Funktion „Passwort“).

HAUPTORGANE



A-Akkumulatorbatterien: diese speisen den Klingenmotor und den Radantriebsmotor. Der Roboter wird mit einer oder zwei Lithiumbatterien geliefert, die eine längere Betriebsdauer gewährleisten.

B-Ladestation: diese dient zum Aufladen bzw. zum Aufrechterhalten des Ladezustands der Batterien (A).

C-Elektronikkarte: diese steuert die automatischen Funktionen des Roboters.

D-Tastatur für Befehle: diese dient zum Einstellen und Anzeigen der Funktionsmodi des Roboters.

E-Schnittklinge: führt das Mähen des Rasens durch.

F-Elektromotor: treibt die Schnittklinge (E) an.

G-Elektromotoren: einer von ihnen treibt die Transmissionsgruppe des rechten Rades, der andere die des linken Rades an.

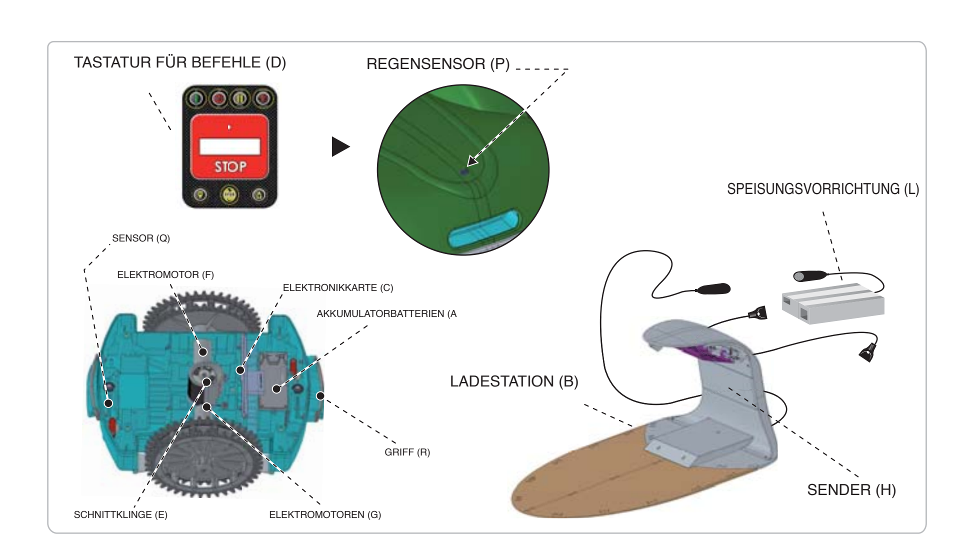
H-Sender: Überträgt das Signal zum Umzäunungsdraht..

L-Speisungsvorrichtung: speist den Batteriestrom mit Niederspannung.

P-Regensensor: erfasst Regen und aktiviert die Rückkehr des Roboters zur Ladestation (P).

Q-Sensor: erfasst den Umzäunungsdraht und aktiviert den Richtungswechsel des Roboters nach dem Zufallsprinzip

R-Griff: dient zum Heben und Transportieren des Roboters.



Beschreibung		Modell 075DE0
Für das Mähen maximal empfohlene Fläche		
Roboter mit einer Lithiumbatterie 2.3Ah	**m2** (sq ft)	**600** (6460)
Eigenschaften		
Abmessungen (G x H x T)	**mm** (in.)	**575x282x438** (22,64 x 11,10 x 17,25 in.)
Gewicht des Roboters (inkl. Batterie)	kg	11
Schnitthöhe(min.max.)	**mm** (in.)	**20-70** (0,79-2,75 in.)
Durchmesser Klinge mit 4 Schneiden	**mm** (in.)	**240** (9,45 in.)
Elektromotoren	V	cc (25,2V) mit Bürsten
Messergeschwindigkeit	RPM	4000 Schnitt 3000 Rasenpflege
Fahrgeschwindigkeit	**Meter/ Minute**	**30** (98.43 ft)
Maximales Gefälle maximales Gefälle	%	45%. Je nach Zustand des Grasmantels und nach den installier-ten Zubehören zulässig. 35%. Maximum.Unter regulären Rasenbedin-gungen. 20%. In Nähe des Außenrandes oder des Füh-rungsdrahtes.
Umgebungstemperatur bei Betrieb	Max°	**ROBOT** -10°(14 F.) (Min) +50° (122 f.) (Max) **BATTERIELADESET** -10°(14 F.) (Min) +40° (104 f.) (Max)
Gemessener Schallpegel	dB(A)	72 (Max) – 65 (Rasenpflege)
Schutzgrad gegen Wasser	IP	IP21
Elektrische Eigenschaften		
Netzgerät (für Lithiumbatterie)		Zertifiziertes Gerät Meanwell Nr. E30707 Klasse 2 (Vin 90 – 264 V AC) Wechselstrom (typ.) 1,2 A/115 V AC 0,7 A/230 V AC Eingangsfrequenzbereich 47 – 63 Hz
Akkumulatoren- und Ladegerättyp		
Aufladbare Batterie Lithium-Ionen	V-A	25,2V – 1x2.3Ah
Batterieladegerät	V-A	29,3 Vcc - 2,3 Ah

DE

Mindestladezeit und Auflademethode		1:30 Automatisch
Durchschnittliche Arbeitszeit (*)	Stunden	0:40
Sicherheitsstopp Klinge		
Kippsensor		serienmäßig
Griffsensor		serienmäßig
Notstoppknopf		serienmäßig
Ausrüstung und Zubehöre		
Umzäunungsdraht	**m** (ft)	**100** (328 ft)
Maximale Länge Umzäunungsdraht (ungefähr, berechnet auf Basis eines regelmäßigen Umrisses)	**m** (ft)	**600** (1968 ft)
Befestigungspflöcke	n°	100
Bearbeitungszonen ein-schließlich Hauptbereich		4
TX-S1 Umzäunungssignal (Patentiert)		serienmäßig
Regensensor		serienmäßig
Messermodulation Spiralenmodulation		serienmäßig
Sensor Rasen gemäht - Auto Setup. (Patentiert)		Nicht verfügbar
Akustischer Alarm		Auf Anfrage
Schutzbox für Speisung		Externe Box für das Ladegerät Auf Anfrage

(*) das Aufgrund der Bedingungen des Grases und Grasmantels.

DE

SICHERHEITSVORSCHRIFTEN

- Der Hersteller hat bei der Planung und Konstruktion besonderen Wert auf die Aspekte gelegt, die Risiken für die Sicherheit und die Gesundheit der Personen verursachen können, die mit dem Gerät interagieren. Neben der Einhaltung der diesbezüglich geltenden Gesetze hat er auch alle „Regeln einer guten Konstruktionstechnik“ befolgt. Mit diesen Informationen sollen die Benutzer dafür sensibilisiert werden, besonders achtsam zu sein, um jedes Risiko zu verhüten. Die Vorsicht ist jedoch nicht ersetzlich. Die Sicherheit liegt auch in den Händen aller Betreiber des Geräts, die mit ihm interagieren.
- **Vor der ersten Benutzung des Roboters wird empfohlen, das ganze Handbuch aufmerksam durchzulesen und sich zu vergewissern, dass man es vollkommen verstanden hat. Insbesondere ist es wichtig, alle Informationen verstanden zu haben, welche die Sicherheit betreffen.**
- Lesen Sie die Anweisungen im mitgelieferten Handbuch und die direkt am Gerät angebrachten aufmerksam durch und beachten Sie vor allem die, welche die Sicherheit betreffen. Widmen Sie dieser Lektüre etwas Zeit, das wird Ihnen unliebsame Zwischenfälle ersparen. Es ist immer zu spät, sich erst dann daran zu erinnern, was man tun hätte sollen, wenn bereits etwas geschehen ist.
- Führen Sie das Heben und das Handling gemäß den direkt auf der Verpackung, auf dem Gerät und in den Gebrauchsanweisungen vom Hersteller gelieferten Anweisungen durch.
- Achten Sie auf die Bedeutung der Symbole der angebrachten Plaketten. Ihre Form und Farbe haben eine Bedeutung für die Sicherheit. Halten Sie die angegebenen Informationen lesbar und beachten Sie sie.
- Den Rasenmäher dürfen nur Personen verwenden, die seine Funktionsweise kennen und die gelesen und verstanden haben, was im Handbuch beschrieben ist.
- Verwenden Sie das Gerät nur zu den vom Hersteller vorgesehenen Zwecken. Der Einsatz des Geräts für ungeeignete Zwecke kann Risiken für die Sicherheit und die Gesundheit von Personen und wirtschaftliche Schäden mit sich bringen.
- Vergewissern Sie sich vor der Benutzung des Rasenmähers immer, dass auf dem Rasen keine Gegenstände liegen (Spielsachen, Zweige, Kleidungsstücke usw.).
- Vergewissern Sie sich während des Betriebs des Roboters, um Sicherheitsrisiken zu vermeiden, dass sich im Arbeitsbereich keine Personen (insbesondere Kinder, ältere Menschen, oder Behinderte) und keine Haustiere befinden. Zur Vermeiden dieses Risikos wird empfohlen, die Aktivität des Roboters auf entsprechende Zeiten zu programmieren.
- Es ist absolut verboten, sich auf den Roboter zu setzen.
- Während des Betriebs darf der Roboter nie angehoben werden, um die Klinge zu inspizieren.

DE

- Bringen Sie nie die Hände oder die Füße unter das Gerät, wenn es in Bewegung ist, insbesondere nicht in den Bereich der Räder.
- Die installierten Sicherheitsvorrichtungen dürfen nicht manipuliert, umgangen, oder entfernt werden. Wird diese Anforderung nicht eingehalten, kann das zu schweren Risiken für die Sicherheit und die Gesundheit von Personen führen.
- Halten Sie den Rasenmäher im vom Hersteller vorgesehenen Wartungszustand. Eine gute Wartung gestattet, die besten Leistungen und eine lange Betriebsdauer zu erhalten.
- Vor der Durchführung von Wartungs- und Einstellungsarbeiten, die auch vom Benutzer mit einem Minimum an technischen Kenntnissen ausgeführt werden können, muss immer die Stromversorgung des Geräts unterbrochen werden. Der Benutzer muss jedoch alle notwendigen Sicherheitsvorkehrungen treffen, insbesondere bei Arbeiten am unteren Teil des Rasenmähers, und sich an die vom Hersteller angegebenen Verfahren halten.
- Benutzen Sie die vom Hersteller vorgesehene persönliche Schutzausrüstung. Insbesondere bei Arbeiten an der Klinge sind Schutzhandschuhe zu benutzen.
- Montieren Sie vor dem Austauschen der Batterien immer zuerst die Klinge ab.
- Vergewissern Sie sich, dass keine Lüftungsöffnungen des Netzgeräts durch Rückstände verstopft sind.
- Waschen Sie den Roboter nicht mit Hochdruckwasserstrahl und tauchen Sie ihn nicht teilweise oder ganz in Wasser ein, da er nicht wasserdicht ist und dadurch die elektrischen und elektronischen Komponenten irreversibel beschädigt werden würden.
- Die Personen, die während der vorgesehenen Lebensdauer des Roboters Reparaturarbeiten an ihm vornehmen, müssen präzise technische Kompetenzen haben, besondere Fähigkeiten und Erfahrungen erworben haben und in der betreffenden Branche anerkannt sein. Werden diese Anforderungen nicht eingehalten, kann dies Schäden an der Sicherheit und der Gesundheit von Personen verursachen.
- Alle Arbeiten, die in der Ladestation ausgeführt werden müssen, dürfen nur mit abgezogenem Netzstecker durchgeführt werden.
- Ersetzen Sie abgenutzte Teile nur durch Originalersatzteile, um die Funktionstüchtigkeit und das vorgesehene Sicherheitsniveau gewährleisten zu können.
- Der Roboter darf nicht ohne obere Abdeckung benutzt werden. Sollte diese mechanische Beschädigungen aufweisen, muss sie ausgetauscht werden.
- Jede ordentliche und außerordentliche Wartungsarbeit (z.B. Austausch von Batterien) muss vom autorisierten Kundendienst durchgeführt werden.
- Bei Verwendung von nicht originalen Ersatzteilen lehnt die Herstellerfirma jegliche Haftung ab.
- Die Benutzung und das Aufladen des Roboters in explosionsgefährlicher oder brandgefährlicher Umgebung ist absolut verboten.

SICHERHEITSVORRICHTUNGEN

1. Stoßschutz

Wenn das Gerät gegen einen festen Gegenstand stößt, der höher als 10 cm (3,94 Zoll) ist, wird der Stoßsensor aktiviert. Der Roboter stoppt die Bewegung in diese Richtung, fährt zurück und umgeht das Hindernis.

2. Neigungsmesser

Falls der Roboter auf einem Gelände mit einem stärkeren Gefälle als in den technischen Spezifikationen angegeben arbeitet, oder wenn er umkippt, stoppt der Roboter die Schnittklinge.

3. Notstoppschalter

Ein roter Knopf auf dem Bedienfeld. Wird dieser Knopf während des Betriebs gedrückt, stoppt der Rasenmäher sofort und die Klinge wird in weniger als 2 Sekunden blockiert.

DE

4. Überstromschutze

Jeder der Motoren (Klinge und Räder) wird während des Betriebs ständig in jeder Situation überwacht, die zu einem Heißlaufen führen kann. Sollte im Motor für die Räder ein Überstrom auftreten, versucht der Roboter, in die Gegenrichtung zu fahren. Bleibt der Überstrom bestehen, hält der Roboter an und zeigt den Fehler an. Wenn der Überstrom am Klingenmotor auftritt, gibt es zwei Interventionsstufen. Fallen die Parameter unter die erste Stufe, führt der Roboter Manöver aus, um die Schnittklinge frei zu bekommen. Fällt der Überstrom unter die Schutzstufe, hält der Roboter an und zeigt den Motorfehler an.

5. Sensor für fehlendes Signal

Wenn vom Umzäunungsdraht kein Signal kommt, stoppt der Roboter automatisch.

6. Griffsensor

Der Roboter stoppt die Schnittklinge, wenn er am Griff in der Mitte angehoben wird.

SICHERHEIT FÜR MENSCH UND UMWELT BEI DER ENTSORGUNG

- Lagern Sie kein verschmutzendes Material in der Umwelt ab. Die Entsorgung muss in Einhaltung der diesbezüglich geltenden Gesetze erfolgen.
- Gemäß der WEEE-Richtlinie (Richtlinie über Elektro- und Elektronik-Altgeräte) muss der Benutzer die elektrischen und elektronischen Komponenten trennen und sie in den autorisierten Sammelstellen entsorgen, oder sie bei einem Neukauf noch installiert dem Verkäufer übergeben.
- Alle Bauteile, die getrennt und auf eine bestimmte Weise entsorgt werden müssen, sind entsprechend gekennzeichnet.
- Die unerlaubte Entsorgung von Elektro- und Elektronikgeräten (RAEE) wird nach den Gesetzen bestraft, die in dem Land gelten, in dem die Tat begangen wurde.



Achtung - Gefahr

Elektro- und elektronische Altgeräte können gefährliche Stoffe mit potenziell umwelt- und gesundheitsschädlichen Wirkungen enthalten. Es wird empfohlen, die Entsorgung auf korrekte Weise durchzuführen.



Achtung! Den Roboter nicht mit Wasserstrahl reinigen oder waschen.	
Lesen Sie vor der Benutzung des Roboters zuerst die Gebrauchsanleitung aufmerksam durch und verstehen Sie deren Bedeutung.	
Die Warnhinweise und Sicherheitsvorschriften in dieser Gebrauchsanleitung sind genauestens einzuhalten, damit die Sicherheit und Effizienz des Roboters gewährleistet ist.	
Halten Sie Hände und Füße von der Schnittklinge fern. Schieben Sie nie die Hände oder Füße unter das Fahrzeuggehäuse und nähern Sie sich dem Roboter nicht, wenn er in Betrieb ist.	DANGER
Dieses Produkt ist durch ein Passwort geschützt. Bewahren Sie den Code an einem sicheren Ort auf.	PIN CODE
Kinder, andere Personen und Haustiere in einem Sicherheitsabstand halten, wenn der Roboter in Betrieb ist.	
Dieses Produkt entspricht den geltenden EU-Richtlinien.	CE

VERPACKUNG UND AUSPACKEN

Das Gerät wird entsprechend verpackt ausgeliefert. Ziehen Sie es beim Auspacken vorsichtig aus der Verpackung und kontrollieren Sie die Integrität seiner Bestandteile. Auf der Verpackung sind alle für das Handling notwendigen Informationen angegebe.

Packungsinhalt:

A – Roboter

B – Netzgerät

C – Stromkabel

D – Ladestation

E – Sender

F – Gebinde Umzäunungsdraht

G – Pflöcke zum Befestigen des Drahts

H – Bedienungshandbuch

L – Lithium-Akkumulatorbatterien die Menge der Batterien kann je nach Kaufbestellung variieren. (bei manchen Modellen bereits montiert)

M – Schnittklinge (bei manchen Modellen bereits montiert)

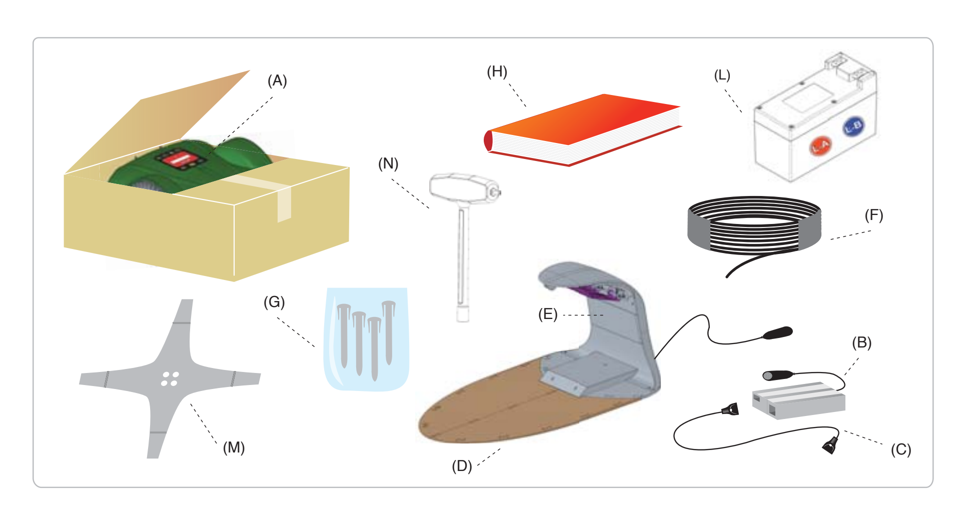
N – Schlüssel zum Einstellen der Schnitthöhe

DE



Wichtig

- **Die Liste enthält nur die serienmäßig gelieferten Komponenten. Kontrollieren Sie Menge und Integrität der eventuell verlangten optionalen Teile.**
- **Bewahren Sie das Verpackungsmaterial für spätere Verwendung auf.**



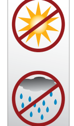
PLANUNG DER INSTALLATION DER ANLAGE

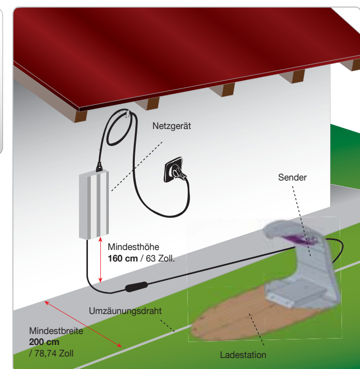
Die Installation des Roboters erfordert keine schwierig auszuführenden Arbeiten. Dennoch ist ein Minimum an Vorplanung erforderlich, um den besten Bereich für die Installation der Ladestation und des Netzgeräts festzulegen und den besten Verlauf für den Umzäunungsdraht zu bestimmen.

BEREICH FÜR INSTALLATION DER LADESTATION UND DES NETZGERÄTS

DE

- Die Ladestation muss am Rand des Rasens vorzugsweise im Bereich mit den größeren Abmessungen untergebracht werden. Sie sollte so gelegen sein, dass von ihr aus eventuelle andere Rasenflächen leicht erreichbar sind. Der Bereich, in dem die Ladestation installiert ist, wird im Folgenden als „Hauptbereich“ bezeichnet.





 **Warnung - Vorsicht**

Bringen Sie das Netzgerät in einem Bereich unter, der für Kinder nicht zugänglich ist. Zum Beispiel in einer Höhe von mehr als 160 cm (63 Zoll)

 **Warnung - Vorsicht**

Für den Stromanschluss muss in der Nähe des Installationsbereichs eine Stromsteckdose vorhanden sein. Vergewissern Sie sich, dass der Anschluss an das Stromnetz den diesbezüglich geltenden Gesetzen entspricht. Für eine vollkommen sicheren Betrieb der Stromanlage, an die das Netzgerät angeschlossen ist, muss sie mit einer korrekt funktionierenden Erdungsanlage ausgestattet sein.

 **Wichtig**

Es ist ratsam, die Gruppe in einem Schrank für elektrische Komponenten zu installieren (von außen oder von innen). Dieser muss gut belüftet sein, damit eine ausreichende Luftzirkulation möglich ist, und er muss mit einem mit Schlüssel verschließbaren Schloss versehen sein.

 **Warnung - Vorsicht**

Sorgen Sie dafür, dass der Zugang zum Netzgerät nur den autorisierten Personen möglich ist.

- Funktionsweise des Roboters Der Roboter muss jedes Mal, wenn er den Arbeitszyklus beendet, die Ladestation leicht finden können, die danach auch sein Ausgangspunkt für einen neuen Arbeitszyklus und zum Erreichen von eventuellen anderen Arbeitsbereichen ist. Diese anderen Bereiche werden im Folgenden als „Nebenflaeche“ bezeichnet.

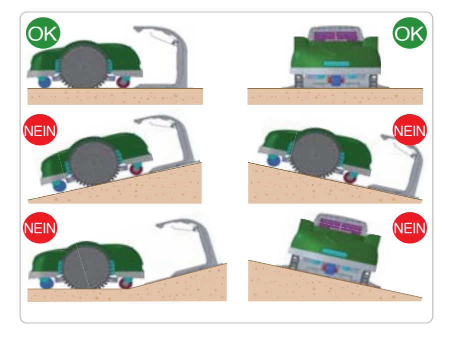
- Positionieren Sie die Ladestation nach folgenden Regeln:
  - Ein ebener Bereich
  - Ein kompakter, stabiler Boden, der einen guten Abfluss hat.
  - Vorzugsweise am großen Rasenbereich gelegen.
  - Vergewissern Sie sich, dass der Wasserstrahl von eventuellen Regenrinnen nicht in die Ladestation hinein geleitet wird.
  - Die Eingangsseite der Ladestation muss so wie auf der Abbildung gezeigt liegen, um dem Roboter das Hineingelangen zu ermöglichen, indem er dem Umzäunungsdraht im Uhzeigersinn folgt.
  - Vor der Ladestation müssen sich **200 cm** (78,74 Zoll) in gerader Linie befinden

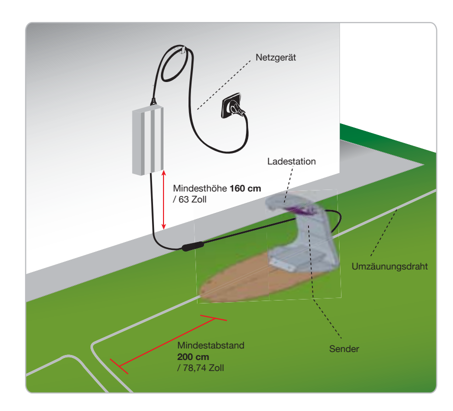
- Die Ladestation muss am Boden gut verankert werden. Vermeiden Sie, dass sich vor der Ladestation eine Eingangsstufe bildet. Legen Sie eventuell an ihrem Eingang einen kleinen Teppich aus Kunstgras aus, um eine Eingangsstufe auszugleichen. Alternativ dazu können Sie den Grasmantel entfernen und Kunstgras auflegen.

DE

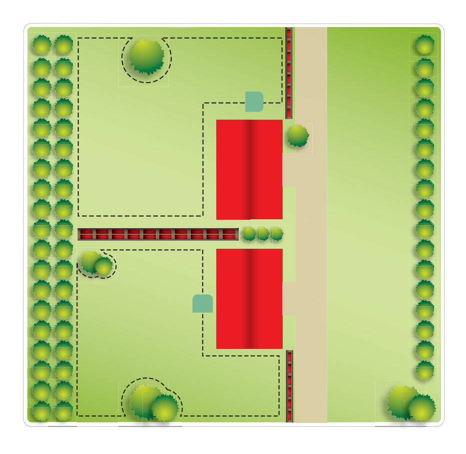
Die Ladestation ist an das Netzgerät mittels eines Kabels angeschlossen, die von der Ladestation auf der Seite weg verlaufen muss, die außerhalb des Schnittbereichs liegt.

- Positionieren Sie das Netzgerät nach folgenden Regeln:
  - In einem gut belüfteten, vor Witterungseinflüssen und direkter Sonneneinstrahlung geschützten Bereich.
  - Vorzugsweise im Haus, in einer Garage, oder einem Schuppen.
  - Wenn die Gruppe im Freien aufgestellt wird, muss sie durch ein belüftetes Gehäuse geschützt sein, nicht direkt an der Sonne und vor Wasser geschützt. Sie darf nicht den Boden direkt berühren und darf nicht in einer feuchten Umgebung angebracht sein.
  - Stellen Sie die Gruppe außerhalb der Rasenfläche und nicht auf ihr auf.
  - Hängen Sie die überschüssige Länge des Kabels von der Ladestation zum Netzgerät auf. Das Kabel darf nicht verkürzt oder verlängert werden.
- Der Drahtabschnitt am Eingang muss geradlinig und im rechten Winkel zur Ladestation für mindestens **200 cm** (78,74 Zoll) verlaufen und der Abschnitt am Ausgang muss sich von der Ladestation aus wie auf der Abbildung angegeben verlaufen. Dadurch kann der Robot korrekt in die Ladestation einfahren.





Falls der Roboter in der Nähe eines Bereichs installiert wird, in dem ein weiterer (gleicher oder von einem anderen Hersteller stammender) Roboter installiert ist, muss mussen den Sender und den Empfänger bei der Installation so modifiziert werden, dass die Frequenzen der beiden Roboter einander nicht gegenseitig stören.

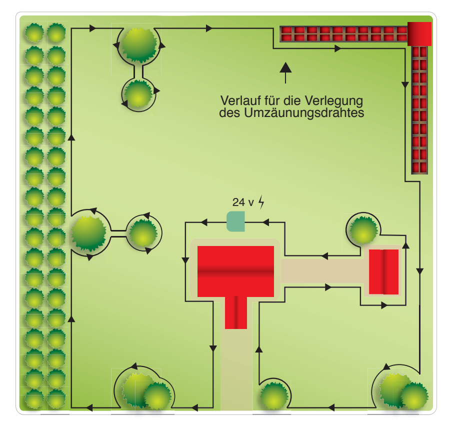


DE

FESTLEGEN DES VERLAUFS DES UMZÄUNUNGSDRAHTS

Vor der Installation des Umzäunungsdrahtes muss die gesamte Rasenfläche kontrolliert werden. Beurteilen Sie, ob am Grasmantel eventuell Änderungen vorzunehmen sind, oder beim Verlegen des Umzäunungsdrahtes Vorkehrungen zu treffen sind für das gute Funktionieren des Roboters.

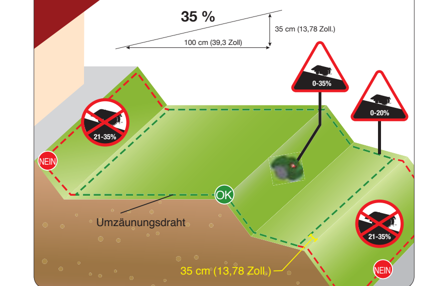
1. Gehen Sie an die „Vorbereitung und Abgrenzung der Arbeitsbereiche“ (siehe Seite 19).
2. Installation des Umzäunungsdrahtes (siehe Seite 22).
3. Installation der Ladestation und des Netzgeräts (siehe Seite 26).
4. Beim Verlegen des Umzäunungsdrahtes muss die Installationsrichtung (im Uhrzeigersinn) und die Drehrichtung rund um die Blumenbeete (gegen den Uhrzeigersinn) eingehalten werden. Also wie auf der Abbildung gezeigt.



Vorbereitung des zu mähenden Rasens

1. Überprüfen Sie, ob der Rasen, der gemäht werden soll, gleichmäßig ist und keine Löcher, Steine, oder andere Hindernisse aufweist. Andernfalls müssen die notwendigen Sanierungsarbeiten durchgeführt werden. Wenn einige Hindernisse nicht entfernt werden können, muss man sie betreffenden Stellen entsprechend mit Umzäunungsdraht abgrenzen.

2. Überprüfen Sie, ob keine Rasenbereiche ein größeres als das zulässige Gefälle aufweisen (siehe „Technische Daten"). Wenn der Roboter bei der Arbeit auf Flächen mit Gefälle den Draht erfasst, können die Räder u.U. rutschen und er kann aus dem umzäunten Bereich hinaus geraten. Wenn die Geländebedingungen gut sind (kompakter Boden, frei von übermäßigen Mulden usw.), kann der Roboter (innerhalb bestimmter Grenzen) auch auf stärkeren als den höchstzulässigen Gefällen arbeiten (siehe Abbildung).





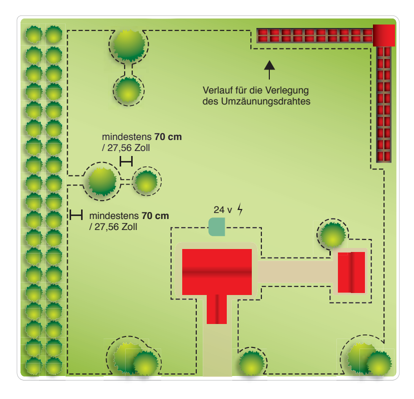
Wichtig

Die Bereiche, die ein größeres Gefälle als das zulässige aufweisen, können nicht mit dem Roboter gemäht werden. Verlegen Sie daher den Umzäunungsdraht vor dem Gefälle und Sie diesen Rasenbereich vom Schnitt aus.

Abgrenzung des Arbeitsbereichs

3. Kontrollieren Sie die gesamte Rasenfläche und beurteilen Sie, ob sie in mehrere separate Arbeitsbereiche unterteilt werden muss. Bevor Sie mit dem Installieren des Umzäunungsdrahtes beginnen, ist für eine bequemere und leichtere Ausführung ratsam, den gesamten Verlauf zu kontrollieren. Auf der Abbildung finden Sie ein Beispiel eines Rasens mit einem Abschnitt zum Eingraben des Umzäunungsdrahtes.

   Bei der Installation der Anlage muss man eventuelle sekundäre Bereiche und eventuelle geschlossene Bereiche ermitteln. Unter einem Sekundären Bereich versteht man einen Rasenteil, der mit dem Hauptrasen durch eine Engstelle verbunden ist, die vom Roboter, der nach Zufallsprinzip läuft, schwer zu erreichen ist.



DE

Der Bereich muss ohne Stufen und ohne Höhenunterschiede über die zulässigen Eigenschaften hinaus erreichbar sein. Wenn der Bereich als „sekundärer Bereich“ festzulegen ist,hängt auch von der Größe des Hauptbereichs ab. Je größer der Hauptbereich ist, desto schwerer sind enge Durchgänge erreichbar. Allgemein ist ein Bereich mit einer Durchgangsbreite von weniger als **200 cm** (78,74 Zoll) als sekundärer Bereich zu betrachten .

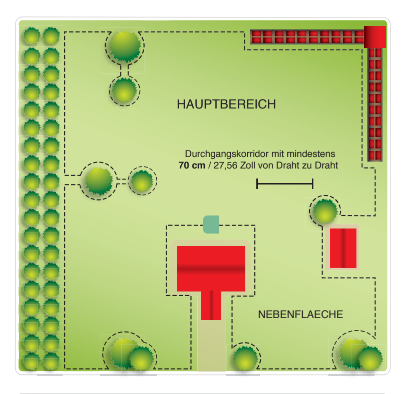
Die Anzahl der vom Roboter bearbeitbaren sekundären Bereiche hängt von den Merkmalen des Modells ab (siehe „Technische Daten”).

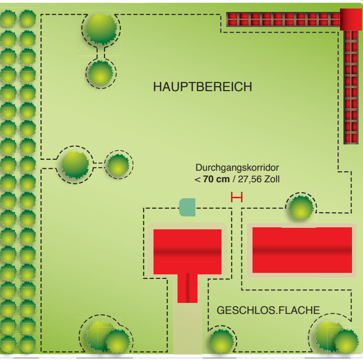
Die zulässige Mindestbreite für den Durchgang beträgt 70 cm (27,56 Zoll) von Umzäunungsdraht zu Umzäunungsdraht. Der Umzäunungsdraht muss in einem Abstand von eventuellen Gegenständen außerhalb des Rasens angebracht werden, der nachfolgend angegeben wird. Allgemein müssen wir also für den Durchgang eine Breite von **140 cm** (55,12 Zoll) zur Verfügung haben.

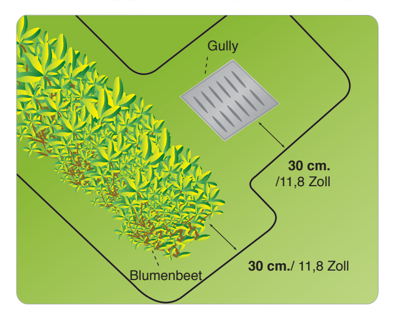
Falls dieser Durchgang sehr lange sein sollte, sollte er vorzugsweise breiter als **70 cm** (27,56 Zoll) sein.

Bei der Programmierung muss man die Abmessungen der sekundären Bereiche in Prozent der Rasenfläche, sowie die Richtung konfigurieren, in der sie am schnellsten zu erreichen sind (Im bzw. gegen den Uhrzeigersinn), außerdem auch die Meter Umzäunungsdraht, die notwendig sind, um zum sekundären Bereich zu kommen. Siehe „Programmierungsmodalitäten“.

Wenn die oben beschriebenen Mindestanforderungen nicht eingehalten werden und also ein Bereich durch eine Stufe oder einen Höhenunterschied abgetrennt ist, der zu groß für die Eigenschaften des Roboters ist, oder durch einen Durchgang, dessen Breite geringer als **70 cm** (27,56 Zoll) von Umzäunungsdraht zu Umzäunungsdraht ist, muss dieser Rasenbereich als “Geschlossener Bereich” betrachtet werden. Zum Installieren eines „geschlossenen Bereichs“ verlegen Sie die Hin- und die Retourstrecke des Umzäunungsdrahtes im gleichen Verlauf mit einem Abstand von weniger als **1 cm** (0,40 Zoll). In diesem Fall kann der Roboter den Bereich nicht selbständig erreichen. Der Bereich wird wie im Kapitel „Behandlung von geschlossenen Bereichen“ behandelt.







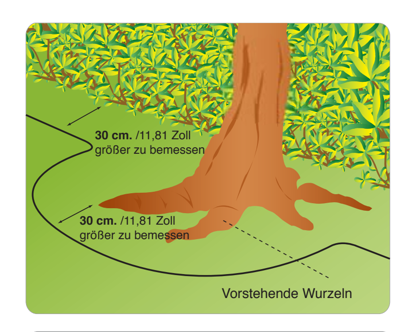
DE

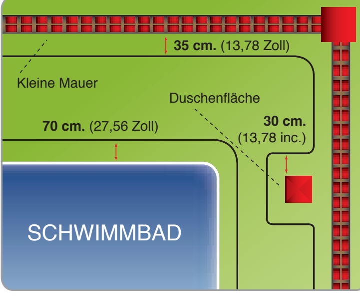
Die Behandlung der „geschlossenen Bereiche“ reduziert die Quadratmeterzahl, die der Roboter selbständig bearbeiten kann. Es wird angeraten, die Behandlung für „geschlossene Bereiche“ nur auf Bereiche anzuwenden, die kleiner als **900 m2** 9684 sq ft)

4. Grenzen Sie die Umrisse der inneren und peripheren Elemente des Arbeitsbereichs ab, die das korrekte Funktionieren des Roboters verhindern und verlegen Sie Umzäunungsdraht um sie.

Wichtig

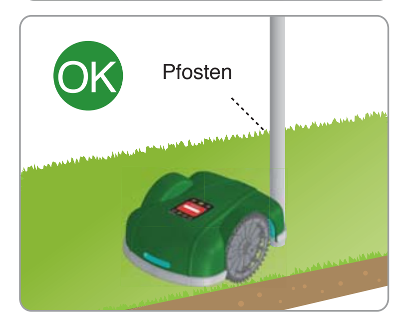
Auf der Abbildung finden Sie ein Beispiel für innen gelegene und periphere Elemente des Arbeitsbereichs und die Abstände, die bei der Verlegung des Umzäunungsdrahtes eingehalten werden müssen. Grenzen Sie alle Elemente aus Eisen oder einem anderen Metall (Gullys, Stromanschlüsse usw.) ab, um Störungen des Signals des Umzäunungsdrahts zu vermeiden.





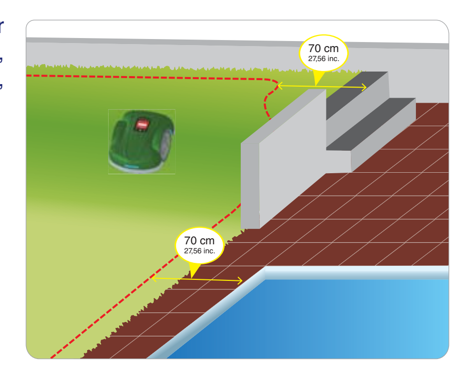
Die Hindernisse (Bäume, Pfosten usw.), die den Normalbetrieb des Roboters nicht behindern, brauchen nicht abgegrenzt zu werden. Allgemein diejenigen Hindernisse, an die der Roboter stoßen könnte, wie zum Beispiel eine Pflanze, ein Pfosten, eine kleine Mauer. Dagegen müssen Hindernisse abgegrenzt werden, wie etwa eine Pflanze mit vorstehenden Wurzeln, Blumenbeete, kleine Pflanzen usw. usw.





DE

5. Grenzen Sie die Bereiche ab, die niedriger als die Rasenfläche liegen (Schwimmbecken, Bereiche mit größeren Höhenunterschieden, Stufen usw.) (siehe erklärende Abbildung).



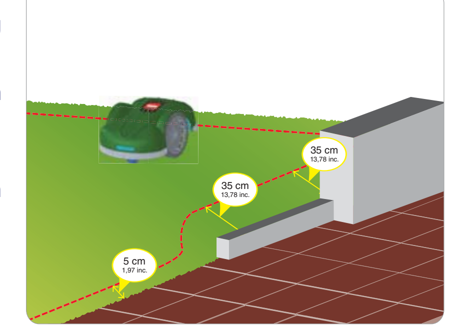
 **Wichtig**

Halten Sie unbedingt die Abstände ein, um zu verhindern, dass der Roboter fällt und zerbricht bzw. schwer beschädigt wird. Bei Gefällen oder rutschigen Böden ist der Abstand um mindestens 30 cm /11,81 Zoll größer zu bemessen.



DE

6. Grenzen Sie die Umrisse wie auf der Abbildung angegeben ab.
   - Bei Gartenwegen auf gleicher Höhe mit dem Rasen: **5 cm** (1,96 Zoll)
   - Bei höher als der Rasen gelegenen Gartenwegen: **35 cm** (13,78 Zoll)
   - Bei Vorhandensein einer Umfassungsmauer: **35 cm** (13,78 Zoll)



 **Wichtig**

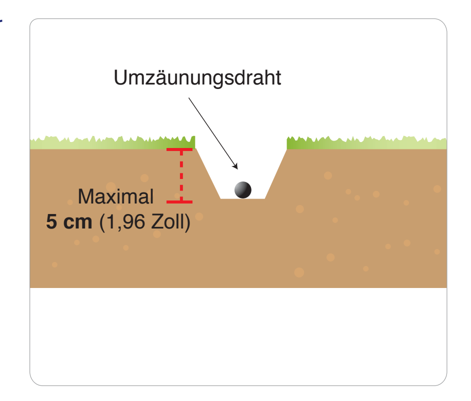
Die Durchgangswege (auf gleicher Höhe mit dem Rasen), die der Roboter braucht, um von einem Bereich in den anderen zu gelangen, dürfen nicht abgegrenzt werden.

INSTALLATION DES UMZÄUNUNGSDRAHTES

Der Umzäunungsdraht kann eingegraben, oder auf dem Gelände verlegt werden.

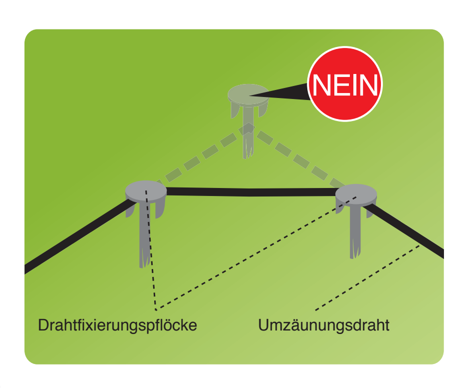
 **Wichtig**

Beginnen Sie mit dem Verlegen des Umzäunungsdrahts vom Installationsbereich der Ladestation aus und geben Sie noch ein paar Meter Länge mehr zu, um den Draht dann in der Phase des Anschlusses an die Gruppe nach Maß zuzuschneiden.



Verlegen des Drahts auf dem Gelände

1. Legen Sie den Draht im Uhrzeigersinn entlang des gesamten Verlaufs aus und fixieren Sie ihn mit den mitgelieferten Pflöcken (Abstand zwischen den Pflöcken 100÷200 cm (39,37÷78,74 Zoll).
   - Beachten Sie beim Verlegen des Umzäunungsdrahts,die Drehrichtung rund um die Blumenbeete (gegen den Uhrzeigersinn)
   - Fixieren Sie den Draht in den geraden Abschnitten so, dass er nicht zu straff gespannt, gewellt und/oder verwickelt ist .
   - In den nicht geraden Abschnitten ist der Draht so zu fixieren, dass er sich nicht verwickelt, sondern eine regelmäßige Biegung annimmt.



DE

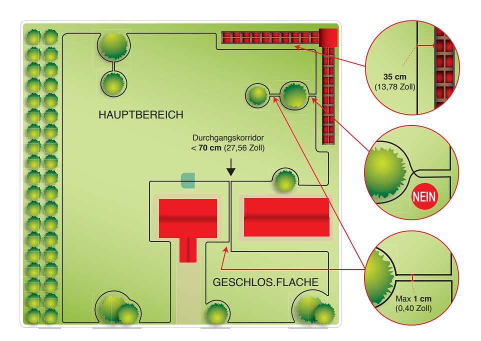
Eingegrabener Draht

1. Heben Sie den Boden regelmäßig und symmetrisch auf der im Gelände vorgezeichneten Verlaufslinie aus.
2. Verlegen Sie den Draht im Uhrzeigersinn entlang des Verlaufs in einer Tiefe von einigen Zentimetern (etwa **2-3 cm** / 0,7874÷ 1,1811 Zoll)), um die Qualität und Intensität des Signals nicht zu verringern. das vom Roboter empfangen wird.
3. Beim Verlegen des Drahtes muss man ihn nötigenfalls an einigen Punkten mit den dafür passenden Pflöcken blockieren, um ihn beim Zuschütten des Grabens in seiner Stellung zu halten.
4. Bedecken Sie den ganzen Draht mit der Erde. Dies muss so geschehen, dass er sich nicht verwickelt, sondern geradlinig bleibt und in den gebogenen Abschnitten eine regelmäßige Biegung aufweist.



Wichtig

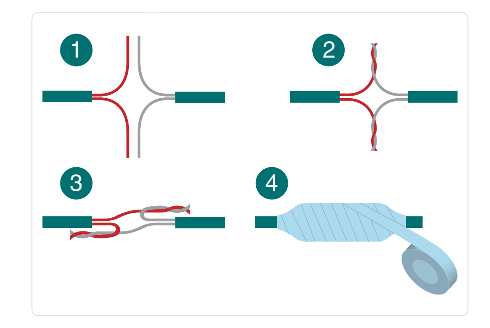
In den Streckenabschnitten, in denen zwei parallele Drähte verlegt werden müssen (z.B.zum Abgrenzen eines Blumenbeetes), müssen diese übereinander verlegt werden und einen Abstand von höchstens 1 cm (0,40 Zoll) voneinander haben.



Verbindung des Umzäunungsdrahts.

Wichtig

Wird der Draht sowohl vergraben, als auch auf dem Boden verlegt, verbinden Sie die Drahtabschnitte nötigenfalls mit einem anderen Draht, der die gleichen Eigenschaften hat, auf eine geeignete Weise (siehe Abbildung).
Zum Verbinden wird die Verwendung eines selbstklebenden Isolierbandes empfohlen (zum Beispiel: 3M Scotch 23). Verwenden Sie kein Isolierband oder Verbindungen anderer Art (Kabelschuh, Klemmen usw.).





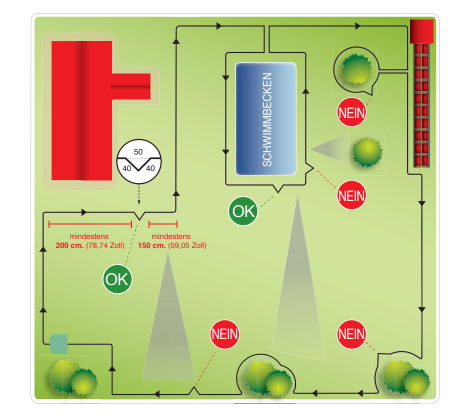
VORKEHRUNGEN FÜR DIE RASCHE RÜCKKEHR DES ROBOTERS ZUR LADESTATION

Zur Reduzierung der Zeiten für die Rückkehr des Roboters zur Ladestation sind Vorkehrungen entlang des Umzäunungsdrahtes zu treffen, um den Richtungswechsel des Roboters zu ermöglichen. Dadurch wird der Rückweg des Roboters verkürzt. Als Vorkehrung für die Rückkehr verlegen Sie den Umzäunungsdraht entlang des Verlaufs so, dass er ein Dreieck mit einer Seite von **50 cm** (19,7 Zoll) und den beiden anderen Seiten Umzäunungsdraht von je 4**0 cm** (15,75 Zoll) bildet. Führen Sie die Vorrichtung für die rasche Rückkehr an einem Punkt aus, der nach einer geraden Strecke von mindestens **200 cm** (78,74 Zoll) liegt und auf den mindestens **150 cm** (59,05 Zoll) gerade Strecke folgen. Die Vorrichtung darf nicht am geraden Stück unmittelbar vor der Ladestation ausgeführt werden und soll nicht in Nähe von Hindernissen liegen. Kontrollieren Sie, dass sich entlang des raschen Rückwegs keine Hindernisse befinden, welche die rasche Rückkehr behindern können.

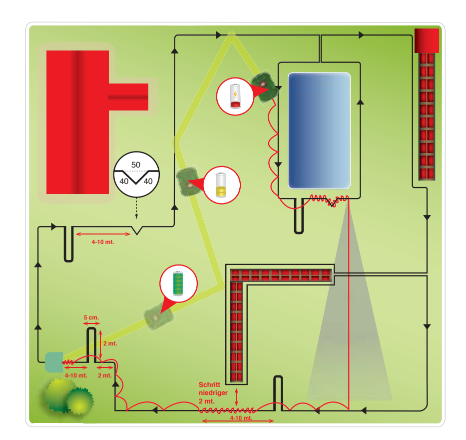
Wichtig

Wird die Vorrichtung für die rasche Rückkehr an einem nicht korrekten Punkt angebracht, kann es sein, dass diese dem Roboter die rasche Rückkehr zur Ladestation nicht ermöglicht. Wenn der Roboter den Umriss abläuft, um zu einem sekundären Bereich zu gelangen, erfasst er die Vorrichtung für die rasche Rückkehr nicht.

Die Abbildung liefert einige nützliche Angaben für die korrekte Installation der Vorrichtung für die rasche Rückkehr.



RÜCKKEHR ZUR LADESTATION



Es gibt zwei verschiedene Methoden für die Rückkehr des Roboters zur Ladestation je nach der Konfiguration des Benutzermenüs unter dem Punkt „Einstellungen“ – „Ladestat.-suche“.

“Schleife folgen”. Diese Option weist den Roboter an, dem Umzäunungsdraht zu folgen, indem er die Räder auf dem Draht positioniert.

“V-METER”. Diese Option sieht eine besondere Verlegung des Umzäunungsdrahtes („Rückruf am Draht“) im Abschnitt vor der Ladestation vor, wie in der Abbildung fi gezeigt. Der Roboter fährt den Umzäunungsdraht in einem Abstand entlang, der von einigen cm bis zu 1 m (3,2 Fuß) reichen kann, und berührt ihn immer wieder einmal, insbesondere auf den nicht geradlinigen Abschnitten, bis er den „Rückruf“ zur Ladestation erkennt. Der Roboter folgt dann dem Umzäunungsdraht für etwa 10 m (33 Fuß) genauer, bis er auf die Ladestation trifft.

Der „Rückruf Schleife folgen“ zeigt dem Roboter nicht nur an, dass er sich in Nähe der Ladestation befindet, sondern weist ihn auch an, den geraden Weg für eine rasche Rückkehr zur Ladestation zu nehmen. Sobald ein “Rückruf” erkannt wird, folgt der Roboter dem Umzäunungsdraht mit geringer Geschwindigkeit und größerer Präzision etwa 10 m lang. (33 Fuß) Wenn er dann nicht auf die Ladestation trifft bzw. die rasche Rückkehr erkennen kann, schaltet er wieder auf den Modus Rückkehr zur Ladestation “V-METER”.

Folgende Regeln sind zum Installieren des “Rückrufs” einzuhalten:

- Der “Rückruf” ist ein Drahtabschnitt, der sich im Garten über 2 m (6,6 Fuß) erstreckt, wobei der Abstand zwischen den beiden Drähten 5 cm beträgt. (1,96 Zoll).
- Der „Rückruf” muss im Abschnitt vor der Ladestation in einer Entfernung zwischen 4 bis 10 m positioniert werden (13,2 - 33 Fuß).
- Der „Rückruf“ muss im Abschnitt vor engen Passagen unter 2 m positioniert werden (6,6 Fuß).
- Der „Rückruf“ muss im Abschnitt vor den Strecken „Rasche Rückkehr“ positioniert werden.

Hinweis: Wenn der Roboter die Ladestation nicht innerhalb eines bestimmten Zeitraums erkennen kann, folgt er dem Umzäunungsdraht im Modus „Schleife folgen“.

DE

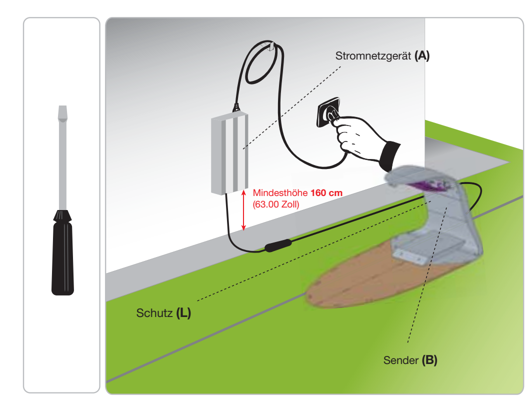
DE

1. Finden Sie den Installationsbereich für die Ladestation und für das Netzgerät.

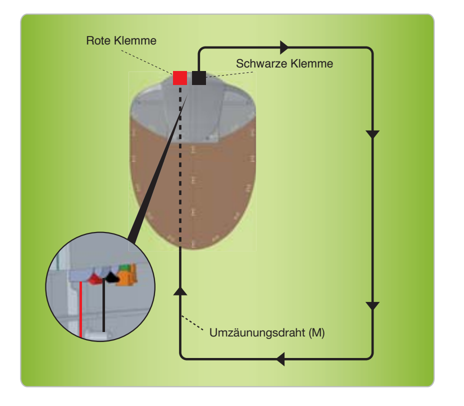


Warnung - Vorsicht

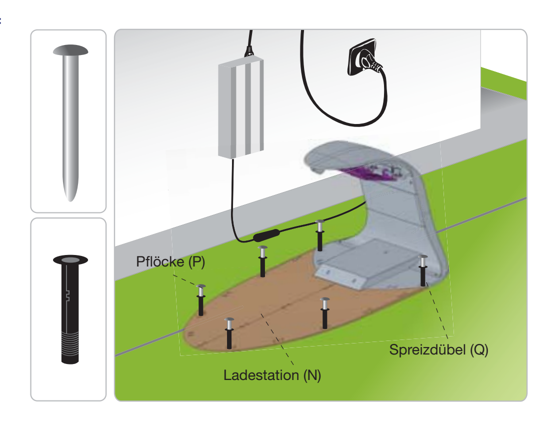
Deaktivieren Sie vor der Ausführung jedweder Arbeit unbedingt die Hauptstromversorgung. Bringen Sie das Netzgerät in einem Bereich unter, der für Kinder Bereich an Zum Beispiel in einer Höhe von mehr als 160 cm (63,00 Zoll)



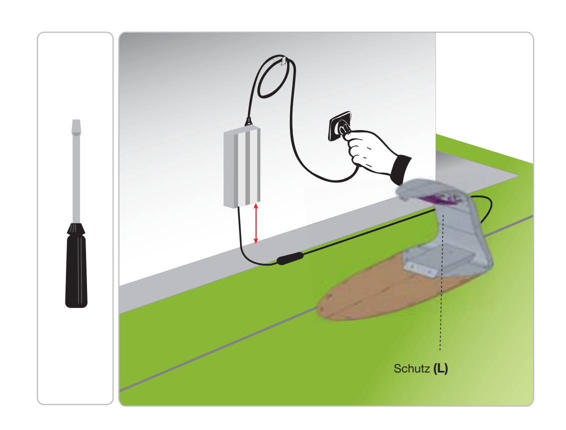
2. Installieren Sie das Netzgerät (A).
3. Montieren Sie den Schutz (L) ab.
4. Positionieren Sie die Basis im vorher festgelegten Bereich.
5. Schieben Sie den Umzäunungsdraht (M) unter dem Boden ein.
6. Schließen Sie die beiden Enden des Drahtes an den Klemmen des Bodens an.



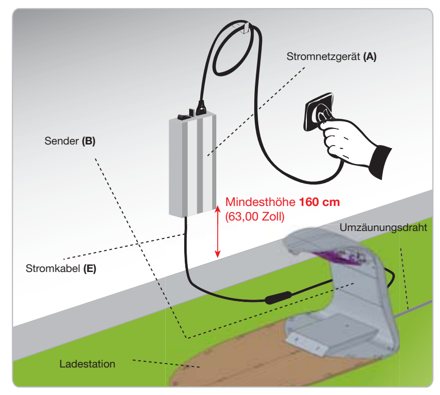
7. Fixieren Sie den Boden (N) auf der Erde mit den Pflöcken (P). Nötigenfalls können Sie den Boden mit Spreizdübeln (Q) befestigen.



8. Montieren Sie den Schutz (L) wieder an.
9. Schließen Sie das Stromkabel (E) der Ladestation (F) an das Netzgerät (A) an.
10. Stecken Sie den Stecker des Netzgeräts (A) in die Stromsteckdose.
11. Wenn das LED blinkt, ist der Anschluss korrekt. Andernfalls ist die Anomalie zu überprüfen (Siehe „Fehlersuche“).



DE



AUFLADEN DER BATTERIEN BEI DER ERSTEN BENUTZUNG

1. Bringen Sie den Roboter in die Ladestation.
2. Drücken Sie die Taste ON.
3. Nach einigen Sekunden erscheint auf dem Display die Meldung „LADUNG“.
4. Drücken Sie die Taste „Start/Pause“. Auf dem Display erscheint die Funktion „PAUSE“. Die Batterien beginnen den Ladezyklus.
5. Nach Beendigung des Ladevorgangs kann man den Roboter für die Inbetriebnahme programmieren (siehe „Programmiermodi“).





Wichtig

Beim ersten Aufladen müssen die Batterien mindestens 24 Stunden angeschlossen bleiben

EMPFEHLUNGEN FÜR DIE EINSTELLUNGEN



Wichtig

Der Benutzer muss die Einstellungen nach den im Handbuch beschriebenen Prozeduren ausführen. Führen Sie keinerlei Einstellung durch, die nicht ausdrücklich im Handbuch angegeben ist. Eventuelle außerordentliche Einstellungen, die nicht ausdrücklich im Handbuch angegeben sind, dürfen nur vom Personal der vom Hersteller autorisierten Kundendienstzentren ausgeführt werden.

EINSTELLEN DER SCHNITTHÖHE

DE

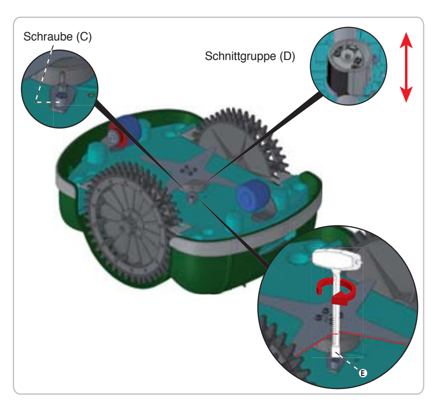
Vor dem Einstellen der Schnitthöhe der Klinge muss man sich vergewissern, dass der Roboter unter Sicherheitsbedingungen gestoppt wurde (siehe „Sicherheitsstopp des Roboters“).



Wichtig

Benutzen Sie Schutzhandschuhe, um die Gefahr von Schnittwunden an den Händen zu vermeiden.

1. Deaktivieren Sie den Diebstahlalarm, um zu vermeiden, dass er sich einschaltet (siehe „Programmiermodi“).
2. Stellen Sie den Roboter auf den Kopf und legen Sie ihn so auf, dass das Gehäuse nicht beschädigt wird.
3. Schrauben Sie die Schraube (C) auf und drehen Sie mit dem zugehörigen Schlüssel den Bügel (E) im Uhrzeigersinn.
4. Heben bzw. senken Sie die Schnittgruppe (D), um die gewünschte Schnitthöhe festzulegen. Den Wert kann man von der Gradskala auf dem mitgelieferten Schlüssel ablesen.
5. Wenn die Einstellung abgeschlossen ist, drehen Sie den Bügel (E) gegen den Uhrzeigersinn und ziehen die Schraube (C) wieder fest.





Wichtig

Reduzieren Sie die Schnitthöhe schrittweise. Es wird angeraten, die Schnitthöhe alle 1-2 Tage um weniger als 1 cm (0,40 Zoll) zu reduzieren, bis die ideale Schnitthöhe erreicht ist.

6. Drehen Sie den Roboter wieder in Arbeitsstellung um.

DE

EMPFEHLUNGEN FÜR DIE BENUTZUNG



Wichtig

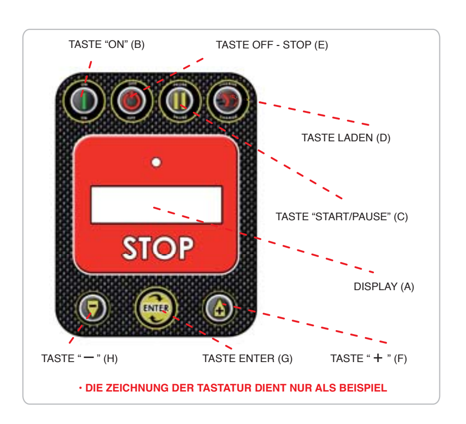
– Vor der ersten Benutzung des Roboters wird empfohlen, das ganze Handbuch aufmerksam durchzulesen und sich zu vergewissern, dass man es vollkommen verstanden hat. Insbesondere ist es wichtig, alle Informationen verstanden zu haben, welche die Sicherheit betreffen.

– Verwenden Sie den Roboter nur für die vom Hersteller vorgesehenen Zwecke und manipulieren Sie keine Vorrichtung um andere als die vorgesehenen Betriebsleistungen zu erhalten.

DE

BESCHREIBUNG DER STEUERUNG DES ROBOTERS

Die Abbildung zeigt die Lage der Steuerungen an der Maschine.



• DIE ZEICHNUNG DER TASTATUR DIENT NUR ALS BEISPIEL

A) DISPLAY: ist eine Leuchtanzeige zum Anzeigen aller Funktionen.

B) ON: drücken Sie diese Taste zum Einschalten des Rasenmähers.

C) START/PAUSE: drücken Sie diese Taste zum Anhalten des Rasenmähers, indem Sie das Display auf „Warten“ lassen. In diesem Modus kann man den Rasenmäher programmieren. Drückt man sie noch einmal, wird die Arbeit wieder aufgenommen. Drückt man die Taste während der Rasenmäher beim Laden ist, nimmt der Rasenmäher die Arbeit erst wieder auf, wenn die Taste noch einmal gedrückt wird und die Meldung „Pause“ vom Display verschwindet.

D) CHARGE: Drücken Sie diese Taste, um den Rasenmäher zur Basis zurückkehren zu lassen und damit das Aufladen der Batterien früher anzusetzen. Wird diese Taste gedrückt, während der Rasenmäher beim Aufladen ist, unterbricht der Rasenmäher den Ladevorgang und nimmt die Arbeit wieder auf.

E) OFF/STOP: Drücken Sie diese Taste zum Stoppen des Rasenmähers. Das Display schaltet sich aus.

F) TASTE „+“: Drücken Sie während des Betriebs diese Taste, um die Klinge wieder zu starten, wenn sie vorher gestoppt worden ist. Beim Programmieren drücken Sie diese Taste, um die Punkte zu erhöhen, die Ihnen das Menü anbietet.

G) ENTER: Drücken Sie diese Taste während des Betriebs, um die Spiralfunktion zu starten. Bei der Programmierung drücken Sie diese Taste zum Bestätigen und Speichern der durchgeführten Auswahl.

H) TASTE „-“: Drücken Sie während des Betriebs diese Taste zum Stoppen der Klinge.Beim Programmieren drücken Sie diese Taste, um die Punkte zu verringern, die Ihnen das Menü anbietet.

I) TASTE STOPP/Emergency: Drücken Sie diese Taste, um den Rasenmäher unter Sicherheitsbedingungen zu stoppen. Diese Taste sollte nur bei unmittelbarer Gefahr bzw. auch zum Ausführen von Wartungsarbeiten am Roboter gedrückt werden.

ZUGANG ZU DEN MENÜS

Die Funktionen des Roboters können mit den verschiedenen Funktionen jedes Menüs programmiert werden. In der Tabelle finden Sie die Liste der verfügbaren Menüs mit den zugehörigen Funktionen.Zur Durchführung der Programmierung gehen Sie auf die angegebene Weise vor.

DE

1. Heben Sie die Schutzverkleidung an und drücken Sie die Taste **ON (B).**
2. Geben Sie (falls erforderlich) das Passwort ein (siehe **„Passworteingabe“**).
3. Wenn der Roboter in der Ladestation eingeschaltet wird, erscheint nach wenigen Sekunden auf dem Display die Meldung **„LADUNG“**.
4. Drücken Sie die Taste **„Start/Pause” (C)** nur, wenn der Roboter in der Ladestation eingeschaltet wurde. Auf dem Display erscheint nun die Funktion **„PAUSE“.**
5. Drücken Sie die Taste **ENTER (G)**. Sie gelangen zur Programmierung im Benutzermenü und auf dem Display erscheint die Funktion **„EINSTELLUNGEN“.**

NAVIGATION

Folgen Sie im Benutzermenü für die Programmierung den nachstehenden Anweisungen für Ihre Navigation:

- **"+" und "-" (H) und (F).** Damit kann man die Menüpunkte zyklisch durchgehen, oder den Wert der auf dem Display gezeigten Funktion ändern.
- **"Enter" (G).** Damit gelangt man zur nächsten Menü-Ebene bzw. kann man damit den auf dem Display angezeigten Wert bestätigen und speichern und dann zur nächsten Funktion gehen.
- **"Pausa" (C).** Damit gelangt man zur vorhergehenden Menü-Ebene bis man die Programmierung verlässt.
- **"Off/Stop" (E).** Schaltet den Roboter aus, ohne die zuletzt auf dem Display angezeigte Funktion zu bestätigen.

Das Menü ist in Baumstruktur angeordnet. Man geht von einer Funktion zur nächsten, bis man zur gewünschten Funktion kommt.

Einstellungen

Menüpunkt	Beschreibung	Optionen
Alarm	Aktivieren bzw. Deaktivieren des akustischen Alarms	Aktivieren Deaktivieren
Regensensor	Legt das Verhalten bei Regen fest	Neue Einschaltu Pause Deaktiviert
Auto Setup	Aktivieren bzw. Deaktivieren der Erkennung von gemähtem Rasen	Aktivieren Deaktiviert
Fernbedienung	Konfiguriert die Fernbedienung zum Lenken des Roboters	Keine Bluetooth Doubl. Radio Doublier.
Ton	Ermöglicht das Deaktivieren des Tons, wenn der Roboter in der Ladestation ist	Aktivieren Deaktivieren
Ladestat.-suche	Ermöglicht das Festlegen der Methode für die Rückkehr zur Ladestation	Schleife folgen V-Meter
Datum	Konfiguriert das Datum	
Uhrzeit	Konfiguriert die Uhrzeit	

Arbeitszeiten

Menüpunkt	Beschreibung
Woche	Regelt, welche Tage Arbeits- und welche Ruhetage sind
Arbeitszeiten 1	Legt das erste Stundenbündel fest, in dem der Roboter für die Arbeit aktiviert sein soll
Arbeitszeiten 2	Legt das zweite Stundenbündel fest, in dem der Roboter für die Arbeit aktiviert sein soll

Nebenflaeche

- **Nebenflaeche 1** — Legt die Konfiguration des eventuellen sekundären Bereichs 1 fest unter Angabe der Größe des Bereichs, der Entfernung und der Richtung, um ihn zu erreichen
- **Nebenflaeche 2** — Legt die Konfiguration des eventuellen sekundären Bereichs 2 fest
- **Nebenflaeche 3** — Legt die Konfiguration des eventuellen sekundären Bereichs 3 fest
  - Prozent
  - Entfernung
  - Richtung

Sicherheit

- **Passwort aendern** — Ermöglicht das Eingeben des Passworts
- **Password Anfang** — Legt fest, ob das Passwort zum Einschalten des Roboters abgefragt werden soll.
  - Aktivieren
  - Deaktivieren
- **Tastatur Schutz** — Wenn diese Funktion aktiviert ist, wird das Passwort abgefragt, um auf die Funktionen des Roboters zugreifen zu können
  - Aktivieren
  - Deaktivieren

Arbeitsweise

- **Automatisch** — Stellt den Automatikbetrieb des Roboters ein
- **Geschlos.Flache** — Stellt einen Arbeitszyklus in einem geschlossenen Bereich ein, der keine Ladestation hat
- **Keine Umfang** — Stellt den Betrieb ohne Erkennung des Umzäunungsdrahts ein. ACHTUNG!!! Lesen Sie vor der Benutzung dieser Funktion das Handbuch aufmerksam durch
  - Zeit

Sprache Option

- **Sprache** — Einstellen der Sprache des Benutzermenüs
- **Datum Format** — Stellt das Eingabeformat für das Datum ein
  - TT/MM/JJ
  - MM/TT/JJ
- **Uhr Format** — Stellt das Eingabeformat für die Uhrzeit ein
  - 24H
  - 12H
- **Entfernung Format** — Stellt das Eingabeformat für die Entfernung bei der Behandlung der Bereiche ein. Sekundäre
  - Meter
  - Fusse

DE

ALARM: Das ist die Funktion zum Aktivieren bzw. Deaktivieren des Diebstahlalarms. Bei der Deaktivierung wird das Passwort des Roboters abgefragt (werkseitige Voreinstellung 0000).



- **Deaktivieren:** Dient zum Deaktivieren bzw. Ausschalten des Alarms, wenn er aktiviert war. Die erfolgte Deaktivierung wird durch einen abfallenden Dauerton angezeigt.

- **Aktivieren:** Dient zum Aktivieren des Alarms. Wenn der Roboter am Griff hochgehoben wird, wird der Alarm ausgelöst. Ein dreifaches akustisches Signal zeigt die erfolgte Aktivierung an.

REGENSENSOR: Funktion zum Einstellen des Roboters, falls es regnen sollte.

- **Neue Einschaltu.:** Im Fall von Regen kehrt der Roboter zur Station zurück und bleibt dort im Modus „Aufladen". Nach Ende des Ladezyklus startet der Roboter wieder und nimmt das Mähen des Rasens nur wieder auf, wenn es zu regnen aufgehört hat.
- **Deaktiviert:** Im Fall von Regen mäht der Roboter weiter.
- **Pause:** Im Fall von Regen kehrt der Roboter zur Station zurück und bleibt dort (im Modus „Aufladen"), bis die Taste „Pause" gedrückt wird.

AUTO SETUP: (nur bei einigen Versionen, siehe „Technische Daten"). Diese Funktion dient zum automatischen Verringern des Mähtempos des Roboters auf Grundlage des Zustands des Rasens.

- **Aktivieren:** Der Roboter reduziert das Arbeitstempo auf Grundlage des Rasenzustands. Wenn die Rasenfläche gemäht ist, stellt die Maschine automatisch eine Ruhezeit ein, um welche die nächste Ausfahrt aus der Ladestation verschoben wird. Die Arbeit des Roboters erfolgt jedoch innerhalb der eingestellten Arbeitszeiten.

- **Deaktivieren:** Der Roboter arbeitet in Einhaltung des eingestellten Zeitplans und solange die Batterien das gestatten.

FERNBEDIENUNG: (nur bei einigen Versionen, siehe „Technische Daten").
Für die Vorgangsweise einer Kombination siehe Anweisungen auf der Fernbedienung / Bedienkonsole.

TON: Damit können Sie die akustischen Anzeigen deaktivieren, wenn der Roboter in der Ladestation ist.

LADESTAT.-SUCHE: Ermöglicht das Festlegen der Methode für die Rückkehr zur Ladestation.

1. **"Schleife folgen".** Der Roboter kehrt zur Ladestation zurück, indem er die Räder auf dem Umzäunungsdraht positioniert.
2. **"V-METER".** Der Roboter fährt den Umzäunungsdraht in einem Abstand entlang, der von einigen cm bis zu 1 m (3,2 Fuß) reichen kann, und berührt ihn immer wieder einmal, insbesondere auf den nicht geradlinigen Abschnitten, bis er den "Rückruf" zur Ladestation erkennt. Siehe Kapitel „Installation".



DATUM: Funktion zum Einstellen des Datums.

UHRZEIT: Funktion zum Einstellen der Uhrzeit mit 12 oder 24 Stundenanzeige.

ARBEITSZEITEN - PROGRAMMIERMODI

WOCHE: Diese Funktion dient zum Programmieren der Betriebstage des Roboters während der Woche. Der Cursor wird automatisch auf dem Buchstaben "M" (Montag) positioniert. Wenn man alle Tage auf „1111111" einstellt, bedeutet das, dass der Roboter alle Tage arbeitet. Stellt man „0000000" ein, bedeutet das, dass der Roboter an keinem Tag der Woche arbeitet.



- Wert 0: Ruhetag des Roboters.
- Wert 1: Arbeitstag des Roboters.



Für die beste Ausschöpfung der Möglichkeiten wird angeraten, den Roboter auf Arbeit an allen Tagen zu programmieren.

ARBEITSZEIT 1: Funktion zum Einstellen des ersten Stundenbündels für den Betrieb des Roboters während des Tages. Der Cursor wird automatisch im Bereich unterhalb des ersten Stundenbündels positioniert (z.B. von 10:00 bis 13:00 Uhr). Einstellen der Zeit für Arbeitsbeginn und Arbeitsende. Wenn man die Arbeitszeit auf „00:00 – 00:00“ einstellt, bedeutet das, dass man Roboter während der Arbeitszeiten 1 nicht arbeiten lässt. Wenn der Roboter zu Ende der Eingabe ein akustisches Signal ausgibt und die Arbeitszeiten rücksetzt, bedeutet es, dass es bei den eingegebenen Arbeitszeiten eine Unstimmigkeit oder in Bezug auf die eine Unstimmigkeit gibt.



ARBEITSZEIT 2: Funktion zum Einstellen des zweiten Stundenbündels für den Betrieb des Roboters während des Tages.





Wichtig

Falls die sekundären Bereiche eingestellt werden müssen, ist es besser, bei der Programmierung beide Arbeitszeiten zu benutzen, um die Häufigkeit zu erhöhen, mit der diese Bereiche gemäht werden.

Das Einstellen der Arbeitszeit des Roboters ist für das gute Funktionieren des Produkts grundlegend wichtig. Die Einstellung der Arbeitszeiten wird durch viele Parameter beeinflusst, wie z.B. die sekundären Bereiche, die Anzahl der Batterien des Roboters, die Komplexität des Rasens, die Art des Grases usw. Für Gärten mit sekundären Bereichen, Gärten mit vielen Hindernissen und bei komplexen Bereichen müssen die Arbeitszeiten als Faustregel etwas länger eingestellt werden. Nachfolgend finden Sie eine Tabelle, die Sie für eine erste Einstellung benutzen können. Hinweis: Stellen Sie die Wochentage alle auf „1“ – „Arbeitstage“.

m^2 (ft^2)	Zeitplan 1	Zeitplan 2
150 (1615)	**11:00 11:40**	
300 (3230)	**11:00 11:40**	**15:00 15:40**
450 (4845)	**10:00 18:00**	
600 (6460)	**10:00 19:30**	

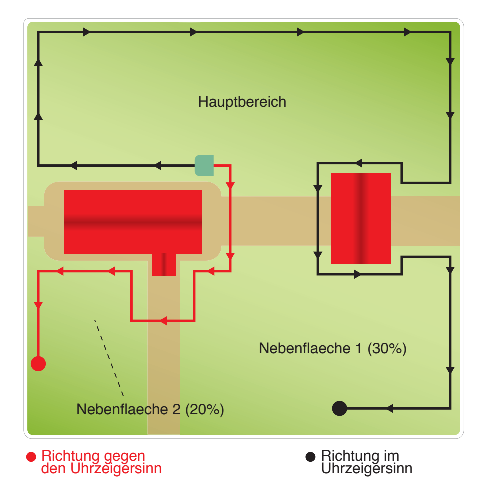
NEBENFLAECHE - PROGRAMMIERMODI

Wenn der zu mähende Bereich sekundäre Bereiche wie im Kapitel **„Vorbereitung und Abgrenzung von Arbeitsbereichen“ Seite 19** definiert vorsieht, muss man die sekundären Bereiche programmieren, um dem Roboter anzugeben, wie und mit welcher Häufigkeit er in den sekundären Bereich gelangen soll.

NEBENFLAECHE 1: Funktion zum Festlegen des automatischen Mähens eines sekundären Bereichs.

-Prozent: Mit dieser Option kann man die Größe des sekundären Bereichs, der zu mähen ist, im Verhältnis zur gesamten Rasenfläche einstellen. Nachstehend finden Sie eine Tabelle als Bezug für die Konfiguration.

- 20% zeigt einen sehr kleinen Bereich an.
- 30% zeigt einen Bereich an, der etwa 1/3 des ganzen Gartens ausmacht.
- 50% zeigt einen Bereich an, der etwa die Hälfte des ganzen Gartens ausmacht.
- 80% zeigt einen sekundären Bereich an, der größer als der Hauptbereich ist.
- 100%. Der Roboter folgt jedes Mal, wenn er die Ladestation verlässt, dem Umzäunungsdraht, um den sekundären Bereich zu mähen.



- Entfernung: Damit kann man die Entfernung einstellen, die der Roboter zurücklegen muss, um dem Umzäunungsdraht folgend den sekundären Bereich zu erreichen. Man sollte vorzugsweise eine Entfernung bis zur Mitte des sekundären Bereichs wählen, um sicher zu gehen, dass der Roboter seine Arbeit innerhalb dieses Bereichs beginnt.

- Richtung: Gibt die kürzeste Fahrtrichtung zum Erreichen des sekundären Bereichs an. Die Richtung kann im oder gegen den Uhrzeigersinn sein. Wenn der Roboter die Ladestation verlässt, folgt er dem Draht in der angegebenen Richtung, um in den sekundären Bereich zu gelangen.

NEBENFLAECHE 2: Mit dieser Funktion kann man das automatische Mähen des sekundären Bereichs 2 festlegen. Die Einstellung erfolgt mit den gleichen Konfigurationsparametern wie beim sekundären Bereich 1.

NEBENFLAECHE 3: (nur bei einigen Versionen, siehe „Technische Daten“) Mit dieser Funktion kann man das automatische Mähen des sekundären Bereichs 3 festlegen. Die Einstellung erfolgt mit den gleichen Konfigurationsparametern wie beim sekundären Bereich 1.

PASSWORT AENDERN: Mit dieser Funktion kann man das Passwort einstellen bzw. ändern.

- **Nein:** Dient dazu, keine Änderung des vorher eingegebenen Passworts durchzuführen.
- **Ja:** Dient dazu, das Passwort einzugeben bzw. zu ändern, das für das Einschalten des Roboters und für die Deaktivierung des Alarms verwendet wird. Die folgenden Informationen werden in der nachstehenden Reihenfolge abgefragt :
    - Passwort: Geben Sie das alte Passwort ein (werkseitige Voreinstellung 0000)
    - Neues Passwort: Geben Sie das neue Passwort ein.
    - Passw. wiederh: Wiederholen Sie die Eingabe des neuen Passworts.





Wichtig

Zum Einstellen bzw. ändern des Passworts muss zuerst das alte Passwort eingegeben werden und dann kann erst das individuelle Passwort eingegeben werden. Zum Zeitpunkt des Kaufs besteht das vom Hersteller eingegebene Passwort aus vier Ziffern (0000).



Wichtig

Beim Eingeben des Passworts wird die Wiederholung der Eingabe des Passworts verlangt. Das ist notwendig, um die Gewissheit zu haben, dass es korrekt eingegeben wurde. Es wird angeraten, um ein Vergessen des Passwortes zu vermeiden, eine Kombination zu wählen, die leicht zu merken ist.

PASSWORD ANFANG: Mit dieser Funktion kann man einstellen, dass das Passwort jedes Mal abgefragt wird, wenn der Roboter aus- und dann nach einer Stehzeit wieder eingeschaltet wird (z.B. nach der Stehzeit im Winter).

- **Nein:** Der Roboter startet und nimmt den Betrieb auf bei jedem Einschalten, ohne dass das Passwort eingegeben werden muss. Das Passwort ist dann nur zum Deaktivieren des Alarms erforderlich. Zum Bestätigen des Parameters fragt der Roboter das Passwort ab.
- **Ja:** Der Roboter startet und nimmt bei jedem Einschalten erst dann den Betrieb auf, wenn das Passwort eingegeben worden ist.

ARBEITSWEISE - PROGRAMMIERMODI

Eine Funktion zum einstellen der Betriebsmodi des Roboters. Wenn der Roboter ausgeschaltet wird, kehrt er automatisch in den Modus „AUTOMATIK“ zurück.

- **Automatisch:** Normaler Betriebsmodus. Der Roboter erkennt den Umzäunungsdraht und kehrt zur Ladestation zurück, wenn dies notwendig isto..
- **Geschlos.Flache:** Betriebsmodus in geschlossenen Bereichen, die keine Ladestation haben. Zur korrekten Verwendung siehe „BENUTZUNG DES ROBOTERS IN GESCHLOSSENEN BEREICHEN OHNE LADESTATION“.
- **Keine Umfang:** Betriebsmodus ohne Erkennung des Umzäunungsdrahtes. Diesen kann man benutzen, wenn man den Roboter in kleinen Bereichen einsetzen will, die von einer Mauer oder einem Lattenzaun ohne installiertem Umzäunungsdraht abgegrenzt sind. Das darf nur unter Aufsicht des Kunden und mit Steuerung durch die Fernbedienung geschehen.

SPRACHE OPTION - PROGRAMMIERMODI

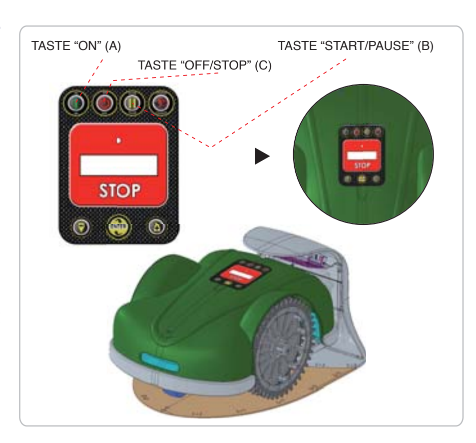
SPRACHE: Eine Funktion zur Auswahl der Sprache für die Anzeige der Meldungen und des Benutzermenüs. Gehen Sie die verschiedenen Optionen mit den Tasten “+” bzw. “-“ durch und bestätigen Sie die Auswahl mit „Enter“ (G).

- **DATUM FORMAT**
- **UHR FORMAT**
- **ENTFERNUNG FORMAT**

Diese Funktionen gestatten die individuelle Einstellung des Formats für Datum, Uhrzeit und Entfernung.

INBETRIEBNAHME - AUTOMATIKMODUS

Der Start des Automatikzyklus wird bei der ersten Inbetriebnahme oder auch nach einem längeren Zeitraum von Inaktivität durchgeführt.



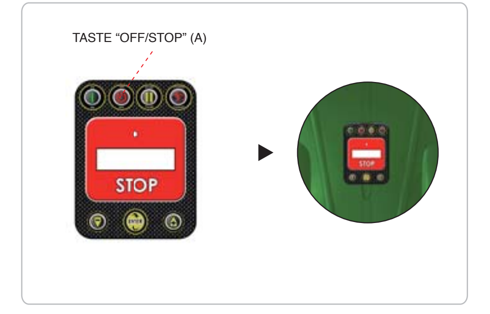
1. Überprüfen Sie, ob der Grasmantel des Rasens, der gemäht werden soll, genügend hoch für das korrekte Funktionieren des Roboters steht (siehe Technische Daten).
2. Stellen Sie die gewünschte Schnitthöhe ein (siehe Einstellen der Schnitthöhe).
3. Überprüfen Sie, ob der Arbeitsbereich korrekt abgegrenzt ist und keine Hindernisse für das ordnungsgemäße Funktionieren des Roboters aufweist, wie im Abschnitt „Vorbereitung und Abgrenzung von Arbeitsbereichen“ und den folgenden angegeben.
4. Positionieren Sie den Roboter in der Ladestation.
5. Drücken Sie die Taste ON und warten Sie einige Sekunden, bis der Roboter voll eingeschaltet ist.
6. Wenn der Roboter zum ersten Mal in Betrieb genommen wird, muss die Programmierung durchgeführt werden. Wird der Roboter dagegen nach einer Stehzeit in Betrieb genommen, muss man überprüfen, ob die programmierten Funktionen dem tatsächlichen Zustand der Rasenfläche entsprechen, die gemäht werden soll (z.B. wenn ein Schwimmbecken, Pflanzen usw. neu dazu gekommen sind) (siehe „Programmiermodi“).
7. Nach einigen Sekunden erscheint auf dem Display die Meldung „LADUNG“.
8. Der Roboter beginnt nach den programmierten Modalitäten zu mähen.

STOPP DES ROBOTERS UNTER SICHERHEIT

Es kann während der Benutzung des Roboters notwendig sein, den Roboter anzuhalten. Unter Normalbedingungen wird der Roboter mit der Taste “Off/Stopp” angehalten. Im Fall von Gefahr oder zur Durchführung der Wartung muss man den Roboter unter Sicherheitsbedingungen stoppen, um die Gefahr zu vermeiden, dass die Klinge unvorhergesehen startet. Drücken Sie die Taste “STOPP/Emergency“, um den Roboter anzuhalten. Zur Wiederaufnahme der Verwendung des Roboters drücken Sie die Taste “STOPP/Emergency“ erneut.

Wichtig

Der Stopp des Roboters unter Sicherheitsbedingungen ist für die Durchführung von Wartungs- und Reparaturarbeiten notwendig (zum Beispiel Austauschen und/oder Wiederaufladen der Batterien, Austauschen der Klinge, Reinigungsarbeiten usw.).



AUTOMATISCHE RÜCKKEHR ZUR LADESTATION

Der Roboter beendet den Arbeitszyklus, wenn die nachfolgend aufgelisteten Bedingungen eintreten.

– **Leere Batterien:** Der Roboter kehrt automatisch zur Ladestation zurück.

– **Regen:** Im Fall von Regen kehrt der Roboter automatisch zur Ladestation zurück und nimmt den Betrieb dann nach den programmierten Modalitäten wieder auf (siehe „Programmiermodi“).

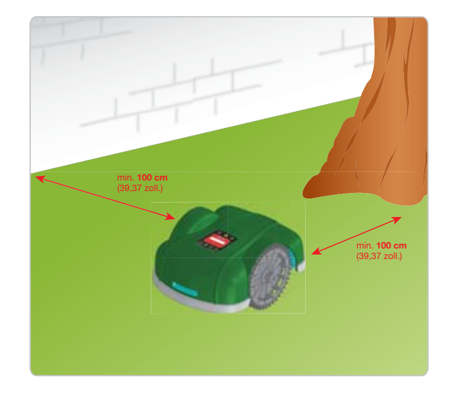
– **Gemähter Rasen (nur bei einigen Versionen, siehe „Technische Daten“):** Wenn der Sensor den gemähten Rasen erkennt, kehrt der Roboter automatisch zur Ladestation zurück und nimmt den Betrieb dann nach den programmierten Modalitäten wieder auf (siehe „Programmiermodi“).

– **Ende der Arbeitszeit:** Wenn die Arbeitszeit abgelaufen ist, kehrt der Roboter automatisch zur Ladestation zurück und nimmt den Betrieb dann nach den programmierten Modalitäten wieder auf (siehe „Programmiermodi“).

DE

BENUTZUNG DES ROBOTERS IN GESCHLOSSENEN BEREICHEN OHNE LADESTATION.

Das Starten des Roboters im Modus geschlossener Bereich dient zum Mähen von geschlossenen Bereichen, die von einem Umzäunungsdraht abgegrenzt sind und keine Ladestation haben.





Warnung - Vorsicht

Transportieren Sie den Roboter unter Benutzung des dafür vorgesehenen hinteren Griffs. Benutzen Sie Schutzhandschuhe, um die Gefahr von Schnittwunden an den Händen zu vermeiden.

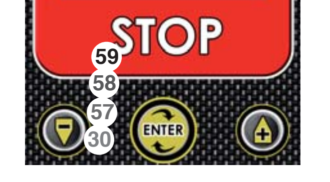
Positionieren Sie den Roboter im Arbeitsbereich in mindestens **100 cm** (39,37 Zoll) Abstand zum Umzäunungsdraht und zu jedem anderen Hindernis.

1. Drücken Sie die Taste ON (A).
2. Geben Sie (falls erforderlich) das Passwort ein (siehe „Passworteingabe“)
3. Auf dem Display erscheint die Funktion „PAUSE“.





4. Gehen Sie zum Programmiermodus und wählen Sie das Menü „ARBEITSWEISE“. Wählen Sie „GESCHLOS. FLACHE“. Auf dem Display erscheint “ GESCHLOS. FLACHE – 60 Min.” (Voreinstellungswert).
5. Drücken Sie eine der Tasten “+”, “-” zum Einstellen der Minuten.
6. Drücken Sie zur Bestätigung die Taste „Enter“.



7. Drücken Sie die Taste „Start/Pause“ (B) zum Verlassen der Programmierung und starten Sie dann den Roboter. Bei Ablauf der eingestellten Zeit hält der Roboter unter Sicherheitsbedingungen in der Nähe des Umzäunungsdrahtes an.
8. Stellen Sie den normalen Betriebsmodus des Roboters wieder her wie im Kapitel „INBETRIEBNAHME – AUTOMATIKMODUS“ beschrieben.

STARTEN DES ROBOTERS OHNE UMZÄUNUNGSDRAHT

Dieser Modus kann mit der Fernbedienung ausgeführt werden, um Bereiche zu mähen, die vollständig von Lattenzäunen abgegrenzt sind, oder z.B. zum Mähen von kleinen Bereichen, die nicht abgegrenzt werden konnten, oder zu praktischen Demonstrationszwecken, um die Funktionsweise des Roboters zu zeigen.

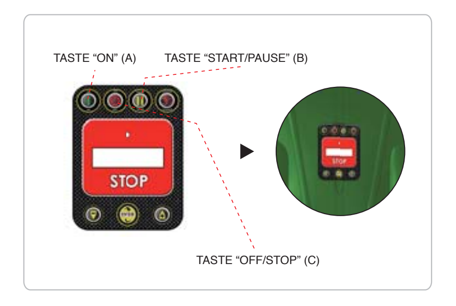


Wichtig

Bei Benutzung des Roboters ohne Umzäunungsdraht wird angeraten, so vorzugehen, dass der Roboter nicht an Hindernisse, Kanten, oder eine Prellung verursachende Gegenstände stößt, damit Schäden bzw. Brüche vermieden werden.

DE

1. Drücken Sie die Taste ON (A).
2. Geben Sie (falls erforderlich) das Passwort ein (siehe „Passworteingabe“)
3. Drücken Sie die Taste „Enter“, um in den Programmiermodus zu gelangen. Gehen Sie die Punkte bis „ARBEITSWEISE“ durch. Stellen Sie die Option „KEINE UMFANG “ ein. Drücken Sie eine der Tasten “+”, “-” zum Einstellen der Minuten für die Arbeitszeit des Roboters.
4. Drücken Sie zur Bestätigung der Auswahl die Taste „Enter“.
5. Drücken Sie die Taste „Start/Pause“ (B) mehrmals, um das Menü zu verlassen und starten Sie dann den Roboter.
6. Steuern Sie den Roboter mit der Fernbedienung.
7. Wenn das Mähen beendet ist, drücken Sie die Taste „Off/Stopp“ (C), um den Roboter unter Sicherheitsbedingungen anzuhalten (siehe „Stopp des Roboters unter Sicherheit“).





Wichtig

Zum Mähen in einem engen Bereich ist es ratsam, den Roboter mit der Fernbedienung zu steuern, wobei man gute Sicht auf ihn haben sollte und man sich vergewissern muss, dass sich im Arbeitsbereich des Roboters keine Personen oder Haustiere befinden.

EINGABE DES PASSWORTS

Der Roboter kann durch ein Passwort geschützt werden, das aus vier Ziffern besteht. Dieses kann der Benutzeraktivieren, deaktivieren und individuell einstellen (siehe „Programmiermodi“).

1. Auf dem Display erscheint die Meldung:

2. Drücken Sie eine der Tasten “+”, “-” zum Einstellen der ersten Ziffer.
3. Drücken Sie zur Bestätigung die Taste „Enter“. Der Cursor rückt zur nächsten Position weiter.
4. Wiederholen Sie den Vorgang, um alle Ziffern des Passworts festzulegen.

Damit ist der Roboter zum Gebrauch bereit.

DISPLAYANZEIGE WÄHREND DER ARBEIT

Während der Rasenmäher arbeitet, zeigt das Display folgende Daten an:



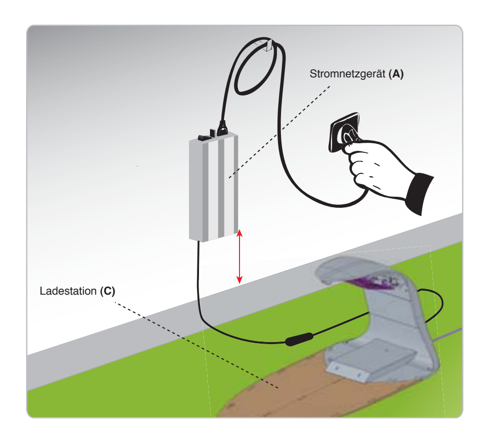
- Geschwindigkeit des linken Motors
- Geschwindigkeit des Klingenmotors
- Geschwindigkeit des rechten Motors
- Batteriespannung.

Beim Aufladen des Rasenmähers zeigt das Display „LADUNG“ an.

Außerhalb der Arbeitszeiten des Rasenmähers zeigt das Display Tag und Uhrzeit des nächsten Arbeitsbeginns an.

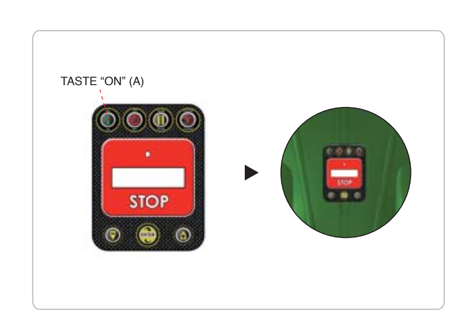
LÄNGERE INAKTIVITÄT UND WIEDERINBETRIEBNAHME

Im Fall von längerer Inaktivität des Roboters muss eine Reihe von Arbeiten durchgeführt werden, um das korrekte Funktionieren bei der Wiederinbetriebnahme zu gewährleisten.



1. Säubern Sie den Roboter und die Ladestation sorgfältig (siehe „Reinigung des Roboters").
2. Laden Sie die Batterie mindestens Lithiumbatterien mindestens alle 5 Monate wieder auf (siehe „Aufladen der Batterien bei längerer Inaktivität").
3. Stellen Sie den Roboter an einem geschützten und trockenen Ort ab mit einer Raumtemperatur von 10-25° C. Dieser Raum sollte für Unbefugte (Kinder, Haustiere usw.) nicht leicht zugänglich sein.
4. Ziehen Sie den Stecker des Netzgeräts (A) aus der Steckdose.
5. Decken Sie die Ladestation (C) ab, um zu verhindern, dass irgendetwas in sie hinein gelangt (Blätter, Papier usw.), und um die Kontaktplatten zu schützen .

Wiederinbetriebnahme



Vor der Wiederinbetriebnahme des Roboters nach längerer Inaktivität führen Sie die angegebenen Schritte durch.

1. Stecken Sie den Stecker des Netzgeräts (A) in die Stromsteckdose.
2. Reaktivieren Sie die allgemeine Stromversorgung.
3. Positionieren Sie den Roboter in der Ladestation.
4. Drücken Sie die Taste ON (A).
5. Geben Sie (falls erforderlich) das Passwort ein (siehe „Passworteingabe").
6. Nach einigen Sekunden erscheint auf dem Display die Meldung „LADUNG".
7. Damit ist der Roboter zum Gebrauch bereit. (siehe „Programmiermodi").

DE

AUFLADEN DER BATTERIEN BEI LÄNGERER INAKTIVITÄT

Führen Sie bei Lithiumbatterien das Aufladen der Batterie mindestens alle 5 Monate durch.

TASTE "ON" (A)
TASTE "START/PAUSE" (B)
TASTE "OFF/STOP" (C)



Achtung - Gefahr

Es ist verboten, den Roboter in explosions- und brandgefährlichen Umgebungen aufzuladen.



1. Schalten Sie den Strom an der Ladestation ein und vergewissern Sie sich, dass die Kontaktplatten sauber sind.
2. Positionieren Sie den Roboter in der Ladestation.
3. Drücken Sie die Taste ON (A).
4. Geben Sie (falls erforderlich) das Passwort ein (siehe „Passworteingabe") (siehe „Passworteingabe").
5. Nach einigen Sekunden erscheint auf dem Display die Meldung „LADUNG".
6. Drücken Sie die Taste „Start/Pause" (B). Die Batterien beginnen mit dem Aufladezyklus.
7. Wenn das Aufladen beendet ist (nach etwa 6 Stunden) drücken Sie die Taste „Off/Stop" (C).
8. Stellen Sie den Roboter an einem geschützten und trockenen Ort mit einer Raumtemperatur von 10-25° C ab. Dieser Raum darf für Unbefugte (Kinder, Haustiere usw.) nicht leicht zugänglich sein.

EMPFEHLUNGEN FÜR DIE BENUTZUNG

Nachfolgend finden Sie einige Angaben, an die Sie sich bei der Benutzung des Roboters halten sollten.

- Auch wenn Sie sich mit der Gebrauchsanleitung hinreichend vertraut gemacht haben, sollten Sie bei der ersten Benutzung einige Testmanöver simulieren, um die hauptsächlichen Steuerungen und Funktionen kennen zu lernen.
- Kontrollieren Sie, ob die Befestigungsschrauben der Hauptorgane fest angezogen sind.
- Führen Sie das Mähen des Rasens häufig durch, um zu vermeiden, dass das Gras übermäßig lang wächst.
- Benutzen Sie den Roboter nicht zum Mähen von Gras, das mehr als 3 cm (1,18 Zoll) über die Schnittklinge emporragt.
- Wenn es auf dem Rasen eine automatische Rasensprenganlage gibt, müssen Sie den Roboter so programmieren, dass er mindestens 1 Stunde vor Beginn der Bewässerung zur Ladestation zurückkehrt.
- Überprüfen Sie das Gefälle des Bodens und vergewissern Sie sich, dass es die zulässigen Höchstwerte nicht überschreitet, damit die Benutzung des Roboters keine Gefahrensituationen heraufbeschwört.

- Wir raten, den Rasenmäher so zu programmieren, dass er nicht mehr als notwendig arbeitet, wobei auch das verschiedene Wachstum des Grases zu den verschiedenen Jahreszeiten zu berücksichtigen ist, um ihn nicht unnütz abzunutzen und die Betriebsdauer der Batterien nicht unnütz zu verkürzen.
- Vergewissern Sie sich während des Betriebs des Roboters, um Sicherheitsrisiken zu vermeiden, dass sich im Arbeitsbereich keine Personen (insbesondere Kinder, ältere Menschen, oder Behinderte) und keine Haustiere befinden. Zur Vermeiden dieses Risikos wird empfohlen, die Aktivität des Roboters auf entsprechende Zeiten zu programmieren.

ORDENTLICHE WARTUNG

EMPFEHLUNGEN FÜR DIE WARTUNG



Wichtig

Benutzen Sie bei den Wartungsarbeiten die vom Hersteller angegebene persönliche Schutzausstattung, insbesondere bei Arbeiten an der Klinge. Vor der Durchführung von Wartungsarbeiten muss man sich vergewissern, dass der Roboter unter Sicherheitsbedingungen gestoppt wurde (siehe „Stopp des Roboters unter Sicherheit“).

TABELLE ZEITRÄUME FÜR PROGRAMMIERTE WARTUNG

Häufigkeit	Komponente	Art des Eingriff	Verweis
Wöchentlich	Klinge	Die Klinge reinigen und ihre Effizienz prüfen. Wenn die Klinge durch einen Stoß verbogen oder stark abgenutzt ist, muss sie ausgetauscht werden	Siehe „Reinigung des Roboters“ Siehe „Austauschen der Klinge“
	Knöpfe zum Aufladen der Batterien	Eventuelle oxydierte Stellen reinigen und beseitigen	Siehe „Reinigung des Roboters“
	Kontaktplatten	Eventuelle oxydierte Stellen reinigen und beseitigen	Siehe „Reinigung des Roboters“
Monatlich	Roboter	Die Reinigung durchführen	Siehe „Reinigung des Roboters“

1. Stoppen Sie den Roboter unter Sicherheitsbedingungen (siehe „Stopp des Roboters unter Sicherheit“).



Warnung - Vorsicht

Benutzen Sie Schutzhandschuhe, um die Gefahr von Schnittwunden an den Händen zu vermeiden

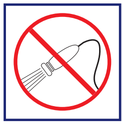
2. Reinigen Sie alle Außenflächen des Roboters mit einem Schwamm, der mit lauwarmem Wasser befeuchtet ist, und mit neutraler Seife. Den Schwamm vor der Verwendung kräftig ausdrücken, damit er nicht zu nass ist.



Warnung - Vorsicht

Durch Verwendung von zu viel Wasser kann dieses einsickern und Schäden an den elektrischen Komponenten verursachen.

3. Benutzen Sie keine Lösungsmittel oder Benzin, damit die lackierten Oberflächen und die Kunststoffteile nicht beschädigt werden.
4. Die inneren Teile des Roboters dürfen nicht gewaschen werden. Verwenden Sie keinen Druckwasserstrahl, damit die elektrischen und elektronischen Komponenten nicht beschädigt werden.

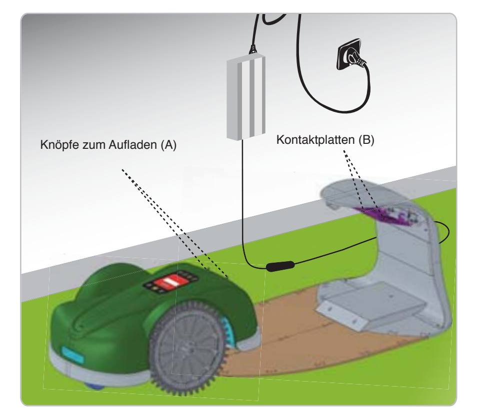




Warnung - Vorsicht

Um die elektrischen und elektronischen Komponenten nicht irreversibel zu beschädigen, darf der Roboter nicht teilweise oder ganz in Wasser getaucht werden, da er nicht wasserdicht ist.

5. Kontrollieren Sie den unteren Teil des Roboters (Bereich der Schnittklinge, Vorder- und Hinterräder) und beseitigen Sie Verkrustungen und/oder Rückstände, die das gute Funktionieren des Roboters behindern könnten.
6. Benutzen Sie zum Entfernen von Verkrustungen und/oder anderen Rückständen an der Klinge eine geeignete Bürste.
7. Reinigen Sie die Knöpfe zum Aufladen der Batterien (A), die Kontaktplatten (B) und entfernen Sie eventuelle oxydierte Stellen bzw. Rückstände, die sich durch die Stromkontakte gebildet haben, mit einem trockenen Tuch und nötigenfalls einem feinkörnigen Schleifpapier.
8. Reinigen Sie das Innere der Ladestation von den angesammelten Rückständen.



STÖRUNGEN, URSACHEN UND ABHILFE

Die nachfolgenden Informationen haben den Zweck, Ihnen beim Feststellen und bei der Behebung von eventuellen Anomalien und Fehlfunktionen zu helfen, die beim Gebrauch auftreten können. Einige Störungen können vom Benutzer behoben werden, andere erfordern ein präzises technisches Fachwissen oder besondere Fähigkeiten. Diese dürfen ausschließlich nur von qualifiziertem Personal mit anerkannter Erfahrung auf dem spezifischen Gebiet des Eingriffs durchgeführt werden.

Störung	Ursachen	Abhilfen
Der Diebstahlalarm bleibt in Betrieb	Aktivierter Alarm	Deaktivieren Sie den Alarm (siehe „Programmiermodi“)
Der Diebstahlalarm funktioniert nicht	Deaktivierter Alarm	Aktivieren Sie den Alarm (siehe „Programmiermodi“)
Der Roboter ist sehr laut	Beschädigte Schnittklinge	Tauschen Sie die Klinge gegen eine neue aus (siehe „Austauschen der Klinge“)
	Schnittklinge hat sich in Rückständen (Bänder, Schnüre, Kunststoffbruchstücke usw.) verfangen.	AStoppen Sie den Roboter unter Sicherheitsbedingungen (siehe „Stopp des Roboters unter Sicherheit“). Machen Sie die Klinge frei. **Warnung - Vorsicht** **Benutzen Sie Schutzhandschuhe, um die Gefahr von Schnittwunden an den Händen zu vermeiden.**
	Der Start des Roboters ist bei Vorhandensein von nicht vorgesehenen Hindernissen (herabgefallene Zweige, vergessene Gegenstände usw.) erfolgt.	Stoppen Sie den Roboter unter Sicherheitsbedingungen (siehe „Stopp des Roboters unter Sicherheit“)
		Entfernen Sie die Hindernisse und starten Sie den Roboter wieder (siehe „Manueller Start und Stopp des Roboters (in geschlossenen Bereichen)“)
	Elektromotor defekt.	Lassen Sie den Motor vom nächstgelegenen autorisierten Kundendienstzentrum reparieren bzw. austauschen
	Zu hoch Grass	Stellen Sie die gewünschte Schnitthöhe höher ein (siehe Einstellen der Schnitthöhe)
		Mähen Sie den Bereich zuerst mit einem normalen Rasenmäher vor.
Der Roboter positioniert sich nicht korrekt in der Ladestation	Falsch verlegter Umzäunungsdraht oder falsch verlegtes Stromkabel der Ladestation.	Überprüfen Sie den Anschluss der Ladestation (siehe „Installation der Ladestation und des netzgeräts“).
	Setzung des Bodens in Nähe der Ladestation.	Stellen Sie die Ladestation auf eine ebene und stabile Fläche (siehe „Planung der Installation der Anlage“).



Störung	Ursachen	Abhilfen
Der Roboter verhält sich rund um die Blumenbeete anormal.	Falsch verlegter Umzäunungsdraht	Verlegen Sie den Umzäunungsdraht korrekt neu (gegen den Uhrzeigersinn) (siehe „Installation des Umzäunungsdrahts“)
Der Roboter arbeitet zu falschen Zeiten	Falsch eingestellte Uhr	Stellen Sie die Uhr des Roboters neu ein (siehe „Programmiermodi“)
	Falsch eingestellte Arbeitszeit	Stellen Sie die Arbeitszeit neu ein (siehe „Programmiermodi“)
Der Roboter führt die rasche Rückkehr nicht durche	Die rasche Rückkehr ist nicht korrekt festgelegt	Kontrollieren Sie, ob die schnelle Rückkehr exakt festgelegt ist (siehe „Vorrichtung für rasche Rückkehr des Roboters zur Ladestation“)
Der Arbeitsbereich wird nicht vollständig gemähte	Unzureichende Arbeitsstunden	Verlängern Sie die Arbeitszeit (siehe „Programmiermodi“)
	Schnittklinge mit Verkrustungen und/ oder Rückständen	Stoppen Sie den Roboter unter Sicherheitsbedingungen (siehe „Stopp des Roboters unter Sicherheit“) **Warnung - Vorsicht** **Benutzen Sie Schutzhandschuhe, um die Gefahr von Schnittwunden an den Händen zu vermeiden.** Reinigen Sie die Schnittklinge
	Abgenutzte Schnittklinge	Tauschen Sie die Klinge gegen ein Originalersatzteil aus (siehe „Austauschen der Klinge“)
	Die Fläche des Arbeitsbereichs ist zu groß für die effektive Kapazität des Robote	Passen Sie den Arbeitsbereich an (siehe „Technische Daten“)
	Die Batterien stehen vor dem Ende ihres Lebenszyklus.	Tauschen Sie die Batterien durch Originalersatzteile aus (siehe „Austauschen der Batterien“)
	Die Batterien werden nicht vollständig aufgeladen	Reinigen und beseitigen Sie eventuell oxydierte Stellen von den Kontaktstellen der Batterien (siehe „Reinigung des Roboters“). Läden Sie die Batterien mindestens 12 Stunden auf

Störung	Ursachen	Abhilfen
Sekundärer Bereich nicht vollständig gemäht	Falsche Programmierung	Programmieren Sie den sekundären Bereich korrekt (siehe „Programmierungsmodi“).
Auf dem Display erscheint „Kein Signal“	Der Umzäunungsdraht ist nicht korrekt angeschlossen (Kabelbruch, Fehlen des Stromanschlusses usw.)	Kontrollieren Sie die Funktionstüchtigkeit der Stromversorgung, den korrekten Anschluss des Netzgeräts und der Ladestation (siehe „Installation der Ladestation und des Netzgeräts)
Auf dem Display erscheint „Ausser Umfang“	Zu starkes Bodengefälle	Grenzen Sie den Bereich mit dem zu starken Gefälle ab (siehe „Planung der Installation der Anlage“).
	Falsch verlegter Umzäunungsdraht	Überprüfen Sie, ob der Draht korrekt verlegt ist (zu tief eingegraben, Nähe von Metallgegenständen, Abstand zwischen dem Draht, der zwei Elemente abgrenzt, unter 70 cm usw.) (siehe „Planung der Installation der Anlage“)
	Umzäunungsdraht um innen gelegene Bereiche (Blumenbeete, Sträucher usw.) ist im Uhrzeigersinn verlegt	Verlegen Sie den Umzäunungsdraht korrekt neu (gegen den Uhrzeigersinn) (siehe „Installation des Umzäunungsdrahts“)
	Überhitztes Netzgerät	Treffen Sie adäquate Vorkehrungen zum Reduzieren der Temperatur des Netzgeräts (Belüften, oder den Installationsbereich ändern usw.) (siehe „Planung der Installation der Anlage“)
	Die Transmission der Räder ist nicht korrekt	Kontrollieren Sie, ob die Räder korrekt befestigt werden müssen

DE

Auf dem Display erscheint „Blackout“	Unterbrechung der Stromversorgung zum Sender	Starten Sie den Roboter neu
	Überhitztes Netzgerät	Treffen Sie adäquate Vorkehrungen zum Reduzieren der Temperatur des Netzgeräts (Belüften, oder den Installationsbereich ändern usw.) (siehe „Planung der Installation der Anlage“).
	Vorhandensein von eng benachbarten anderen Installationen	Wenden Sie sich an ein vom Hersteller autorisiertes Kundendienstzentrum
	Aufgrund einer Beschädigung der Schutzhülle oxydierter Umzäunungsdraht.	Wenden Sie sich an das nächstgelegene autorisierte Kundendienstzentrum, um die Impedanz (Ohm) des Umzäunungsdrahtes überprüfen zu lassen
Auf dem Display erscheint „Fehler Rad“	Unebener Boden oder Hindernisse, welche die Bewegung behindern	Überprüfen Sie, ob der Rasen, der gemäht werden soll, gleichmäßig ist und keine Löcher, Steine, oder andere Hindernisse aufweist. Andernfalls müssen die notwendigen Sanierungsarbeiten durchgeführt werden (siehe “Vorbereitung und Abgrenzung von Arbeitsbereichen (Haupt- und sekundäre)“)
	Einer oder beide Motoren, welche die Transmission der Räder antreiben, sind defekt	Lassen Sie den Motor vom nächstgelegenen autorisierten Kundendienstzentrum reparieren bzw. austauschen

DE

Störung	Ursachen	Abhilfen
Auf dem Display erscheint „Sync Error“	Der Empfänger des Roboters erkennt das Signal nicht	Schalten Sie das Gerät aus und dann wieder ein. Sollte das Problem bestehen bleiben, wenden Sie sich an den Kundendienst
Auf dem Display erscheint „Zu hoch Grass“ oder „Messer Error“	Beschädigte Schnittklinge	Tauschen Sie die Klinge gegen eine neue aus (siehe „Austauschen der Klinge“)
	Schnittklinge hat sich in Rückständen (Bänder, Schnüre, Kunststoffbruchstü-cke usw.) verfangen	Stoppen Sie den Roboter unter Sicherheitsbedingungen (siehe „Stopp des Roboters unter Sicherheit“) **Warnung - Vorsicht** **Benutzen Sie Schutzhandschuhe, um die Gefahr von Schnittwunden an den Händen-zu vermeiden.** Machen Sie die Klinge frei
	Der Start des Roboters erfolgte zu nahe an Hindernissen (weniger als m Abstand) oder bei Vorhandensein von nicht vorgesehenen Hindernissen (herabgefallene Zweige, vergessene Gegenstände usw.)	Stoppen Sie den Roboter unter Sicherheitsbedingungen (siehe „Stopp des Roboters unter Sicherheit“)
		Entfernen Sie die Hindernisse und starten Sie den Roboter wieder (siehe „Manueller Start und Stopp des Roboters (in geschlossenen Bereichen)“)
	Elektromotor defekt	Lassen Sie den Motor vom nächstgelegenen autorisierten Kundendienstzentrum reparieren bzw. austauschen
	Zu hoch Grass	Stellen Sie die gewünschte Schnitthöhe höher ein (siehe Einstellen der Schnitthöhe) Mähen Sie den Bereich zuerst mit einem normalen Rasenmäher vor.
Die Fernbedienung funktioniert nicht	Falsche Programmierung	Programmieren Sie die Fernbedienung korrekt (siehe „Programmierungsmodi“)

<table>
<tr><th colspan="2">Störung</th><th>Ursachen</th><th>Abhilfen</th></tr>
<tr><td colspan="2">Auf dem Display erscheint „Watchdog Error“</td><td>Das interne Software-Sicherheitssystem wurde aktiviert</td><td>Schalten Sie den Roboter aus und wieder ein. Sollte das Problem weiter bestehen, wenden Sie sich an das nächstgelegene Kundendienstzentrum</td></tr>
<tr><td colspan="2" rowspan="2">Auf dem Display erscheint „Neigung“</td><td>Der Roboter befindet sich auf einer Fläche oberhalb der zulässigen Grenzwerte</td><td>Beheben Sie das Problem, in-dem Sie den Bereich mit Gefälle außerhalb der zulässigen Grenzwerte abgrenzen</td></tr>
<tr><td>Der Roboter befindet sich auf einer Fläche unterhalb der zulässigen Grenzwerte</td><td>Überprüfen Sie, ob die Ladestation auf einer ebenen Fläche aufgestellt ist. Schalten Sie den Roboter in der Ladestation aus und wieder ein und versuchen Sie es noch einmal. Sollte das Problem weiter bestehen, wenden Sie sich an das nächstgelegene autorisierte Kundendienstzentrum</td></tr>
<tr><td rowspan="3"></td><td rowspan="2">Das Led (c) wird nicht eingeschaltet.</td><td>Fehlen der Versorgungsspannung</td><td>Überprüfen Sie den korrekten Anschluss des Netzgerätes an die Steckdose</td></tr>
<tr><td>Sicherung durchgebrannt</td><td>Lassen Sie die Sicherung vom nächstgelegenen autorisierten Kundendienstzentrum austauschen</td></tr>
<tr><td>Das Led (C) des Senders leuchtet</td><td>Umzäunungsdraht unterbrochen</td><td>Stoppen Sie den Roboter unter Sicherheitsbedingungen (siehe „Stopp des Roboters unter Sicherheit“).
Ziehen Sie den Stecker des Netzgeräts aus der Steckdose.
Führen Sie die Verbindung des Umzäunungsdrahts durch.</td></tr>
</table>

EMPFEHLUNGEN FÜR DAS AUSTAUSCHEN VON TEILEN



Wichtig

Führen Sie das Austauschen und die Reparatur nach den Anleitungen des Herstellers durch, oder wenden Sie sich an das Kundendienstzentrum, wenn diese Arbeiten im Handbuch nicht angegeben sind.

AUSTAUSCHEN DER BATTERIEN



Wichtig

Lassen Sie die Batterien von einem autorisierten Kundendienstzentrum austauschen.

DE

AUSTAUSCHEN DER KLINGE

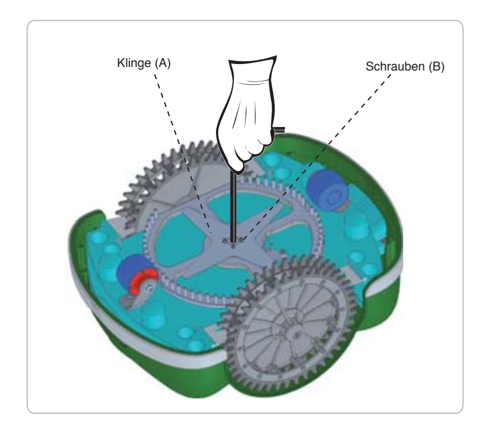
1. Stoppen Sie den Roboter unter Sicherheitsbedingungen (siehe „Stopp des Roboters unter Sicherheit“).



Wichtig

Benutzen Sie Schutzhandschuhe, um die Gefahr von Schnittwunden an den Händen zu vermeiden.

2. Stellen Sie den Roboter auf den Kopf und legen Sie ihn so auf, dass das Gehäuse nicht beschädigt wird.
3. Schrauben die Schrauben (B) auf, um die Klinge (A) abzumontieren.
4. Setzen Sie eine neue Klinge ein und ziehen Sie die Schrauben fest.
5. Drehen Sie den Roboter wieder in Arbeitsstellung um.





Achtung - Gefahr

Lagern Sie kein verschmutzendes Material in der Umwelt ab. Die Entsorgung muss in Einhaltung der diesbezüglich geltenden Gesetze erfolgen.

